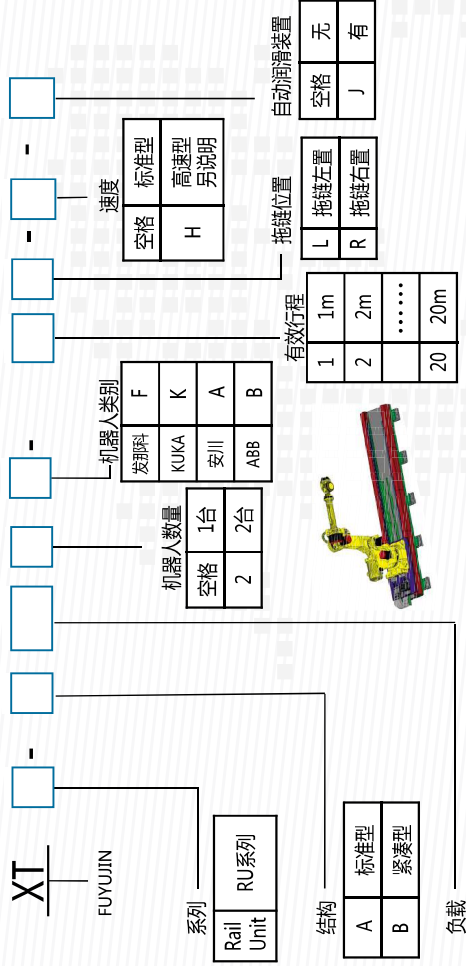


机器人地装行走轴选型规则

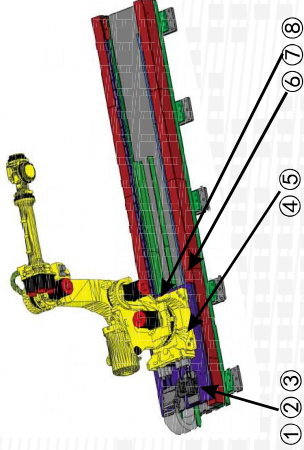


05	300Kg, 适用KUKA、安川、发那科、ABB
10	600Kg, 适用KUKA、安川、发那科、ABB
15	1500 Kg, 适用KUKA、安川、发那科、ABB
20	2000 Kg, 适用KUKA、安川、发那科、ABB
35	3500 Kg, 适用KUKA、安川、发那科、ABB

结构示意图

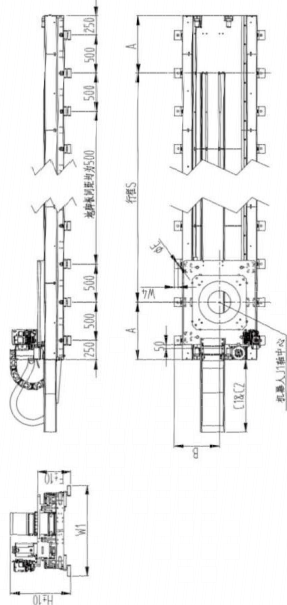
结构组成部分:

- ① 伺服电机 (选配)
- ② 减速机 (Stoeber)
- ③ 齿轮 (KH/YYC)
- ④ 移动底板 (FUJUJIN)
- ⑤ 直线导轨 (THK/上银)
- ⑥ 齿条 (KH/YYC)
- ⑦ 拖链 (IGUS或布莱围世)
- ⑧ 底座 (FUJUJIN)
- ⑨ 电缆 (选配)



- 1、机器人行走轴是一款专供各种机器人使用的直线运动导轨平台；
- 2、按拖链形式分为边置与中置；
- 3、使用伺服电机驱动，通过精密行星减速机，高精度齿轮齿条进行传动，噪音小，运动稳定，重复定位精度高；
- 4、行走轴的运动直接由机器人控制器进行控制，不需要在添加额外的运动控制器；
- 5、行走轴导轨的有效行程范围广，可至2m-20m；如需特殊及超长行程亦可定制；
- 6、可适用于点焊、搬运等行业；
- 7、结构简单，安装方便，低故障率，易于维护。

拖链中置



	15系列	20系列	35系列
A	750	750	900
B	595	595	620/680
C1	500	500	550
C2	1000	1000	1000
E	26	26	26
F	430	430	460
H	795	795	800
W1	1190	1190	1240
W4	50	50	50
S	2-20m (制定单位1m)		

备注:

- 1、当行程 $S \leq 6m$ 时，使用C1数值；
- 2、当行程 $S > 6m$ 时，使用C2数值；
- 3、当选用35系列时，有效行程 S 实际为 $S+200$ ，即当 $S=5000mm$ 时，实际有效行程为 $5200mm$ ；
- 4、当选用35系列时，当机器人与行走轴成 90° 夹角时， B 为 $680mm$ ；当机器人与行走轴成 0° 夹角时， B 为 $620mm$ ；
- 5、以上尺寸为15.20.35系列单滑板紧凑型行走轴拖链右置（从上方向下看）时的参考尺寸，如有变动，恕不另行通知，具体尺寸请向FANUC索取。

未注单位：mm