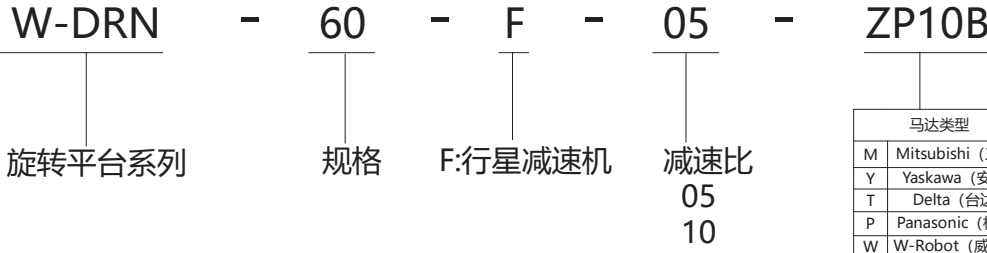


W-DRN60-05-ZP10

中空旋转平台



型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	10	100W伺服
Y	Yaskawa (安川)	42	42步进
T	Delta (台达)	57	57步进
P	Panasonic (松下)		
W	W-Robot (威洛博)		
Z:客户自配电机			
B:电机带刹车 NO:电机不带刹车			

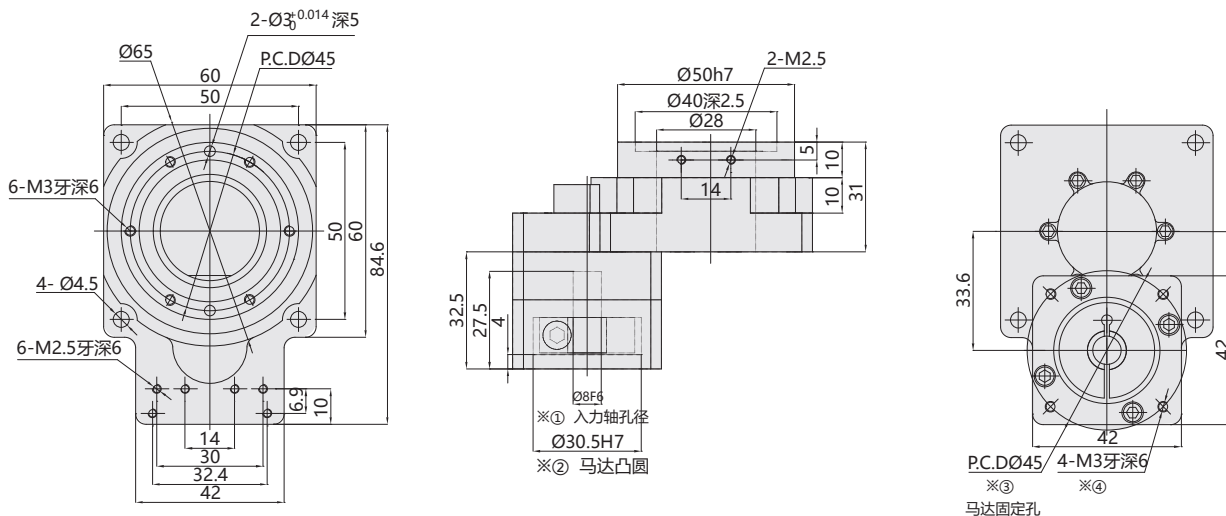
技术参数 Technical specifications

匹配马达 W	轴承结构	减速比 i
50W/100W/42mm/57mm	交叉滚子轴承	5
最大倾覆力矩 N	最大径向力 N	最大轴向力 N
142	1930	1930
防护等级	润滑方式	使用温度
IP50	长效润滑	-25 ~ +90°C
安装方式	精度寿命 h	重量 kg
任意角度	20000	0.53

容许扭矩 N.m	容许惯性扭矩 N.m	容许输出转速 r/min
12	24	200
定位精度 arc-min	重复定位精度 arc-sec	旋转平台端面跳动 mm
±0.5	±5	±0.005
旋转平台径向跳动 mm	旋转平台同心度 mm	旋转平台同心度 mm
±0.005	±0.01	±0.015

尺寸图纸

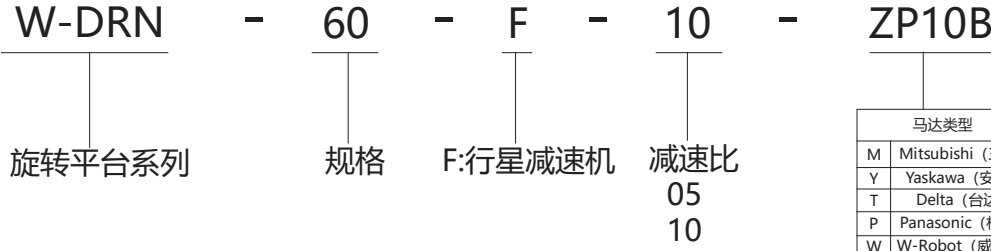
单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

型号	W-DRN60-05	W-DRN60-05
符号	配42mm步进	配57mm步进
※①	5	8
※②	22	38.1
※③	43.8	66.67
※④	$\varnothing 3.5$	M4

■ 型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	10	100W伺服
Y	Yaskawa (安川)	42	42步进
T	Delta (台达)	57	57步进
P	Panasonic (松下)		
W	W-Robot (威洛博)		
Z:客户自配电机			
B:电机带刹车 NO:电机不带刹车			

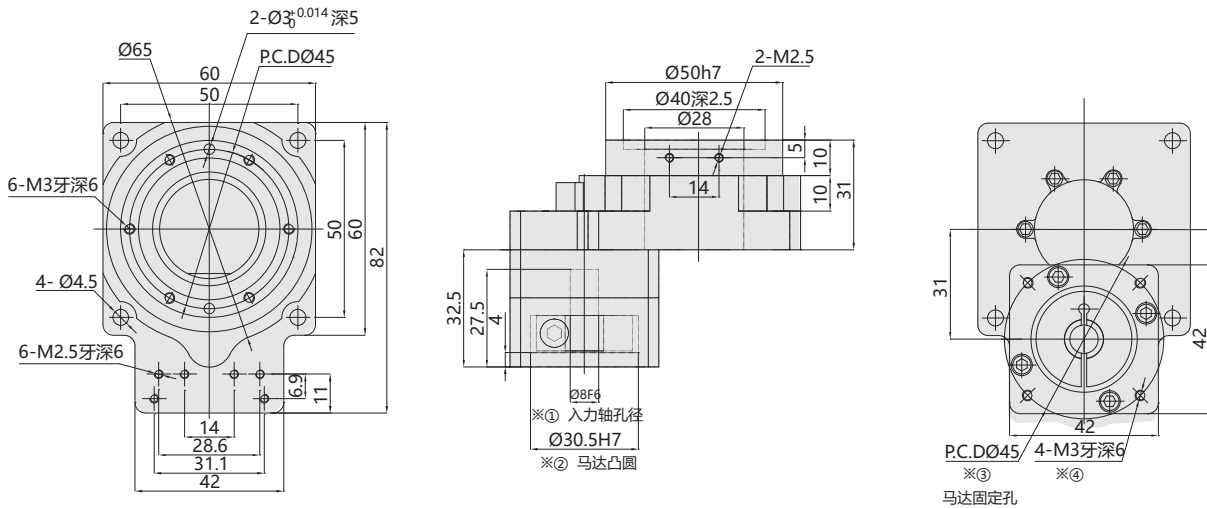
■ 技术参数 Technical specifications

匹配马达 W	轴承结构	减速比 i
50W/100W/42mm/57mm	交叉滚子轴承	10
最大倾覆力矩 N	最大径向力 N	最大轴向力 N
142	1930	1930
防护等级	润滑方式	使用温度
IP50	长效润滑	-25 ~ +90°C
安装方式	精度寿命 h	重量 kg
任意角度	20000	0.53

容许扭矩 N.m	容许惯性扭矩 N.m	容许输出转速 r/min
7.5	15	200
定位精度 arc-min	重复定位精度 arc-sec	旋转平台端面跳动 mm
±0.5	±5	±0.005
旋转平台径向跳动 mm	旋转平台同心度 mm	旋转平台同心度 mm
±0.005	±0.01	±0.015

尺寸图纸

单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

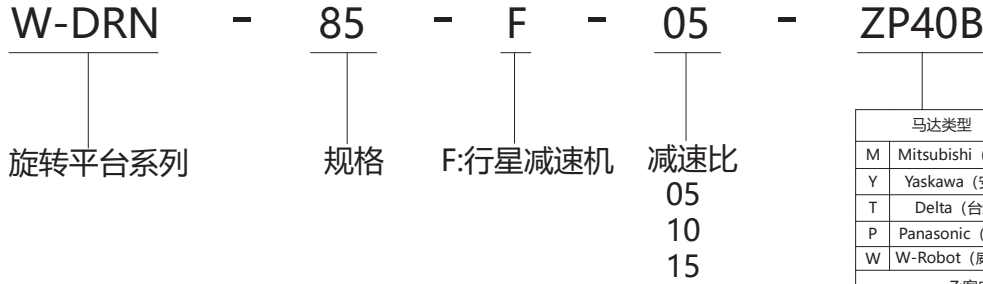
型号	W-DRN60-10	W-DRN60-10
符号	配42mm步进	配57mm步进
※①	5	8
※②	22	38.1
※③	43.8	66.67
※④	$\varnothing 3.5$	M4

W-DRN85-05-ZP40

中空旋转平台



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	20	200W伺服
Y	Yaskawa (安川)	40	400W伺服
T	Delta (台达)	57	57步进
P	Panasonic (松下)	60	60步进
W	W-Robot (威洛博)	86	86步进
Z:客户自配电机			
B: 电机带刹车			
NO: 电机不带刹车			

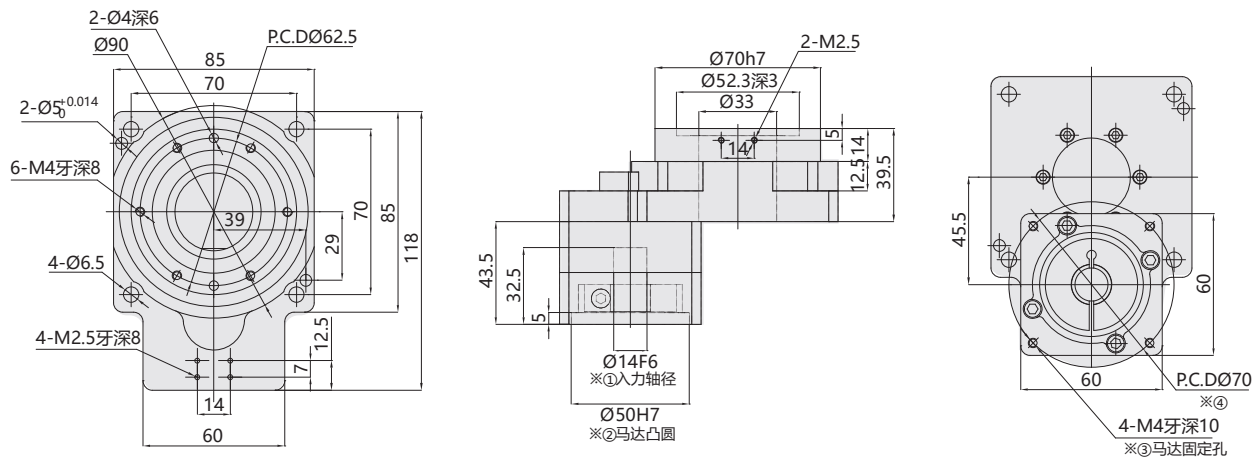
■ 技术参数 Technical specifications

匹配马达 W	轴承结构	减速比 i
200W/400W/57mm/60mm	交叉滚子轴承	5
最大倾覆力矩 N	最大径向力 N	最大轴向力 N
380	4800	4800
防护等级	润滑方式	使用温度
IP50	长效润滑	-25 ~ +90°C
安装方式	精度寿命 h	重量 kg
任意角度	20000	1.4

容许扭矩 N.m	容许惯性扭矩 N.m	容许输出转速 r/min
41	82	200
定位精度 arc-min	重复定位精度 arc-sec	旋转平台端面跳动 mm
±0.5	±5	±0.005
旋转平台径向跳动 mm	旋转平台同心度 mm	旋转平台同心度 mm
±0.005	±0.01	±0.015

尺寸图纸

单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

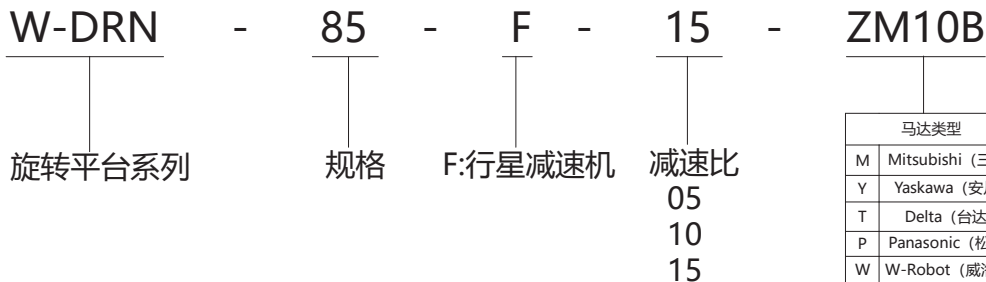
型号	W-DRN85-05	W-DRN85-05
符号	配57mm步进	配86mm步进(加大法兰)
※①	8	14
※②	38.1	73
※③	66.67	98.4
※④	M4	M5

W-DRN85-15-ZM10

中空旋转平台



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	10	100W伺服
Y	Yaskawa (安川)	42	42步进
T	Delta (台达)	57	57步进
P	Panasonic (松下)		
W	W-Robot (威洛博)		
Z:客户自配电机			
B:电机带刹车			
NO:电机不带刹车			

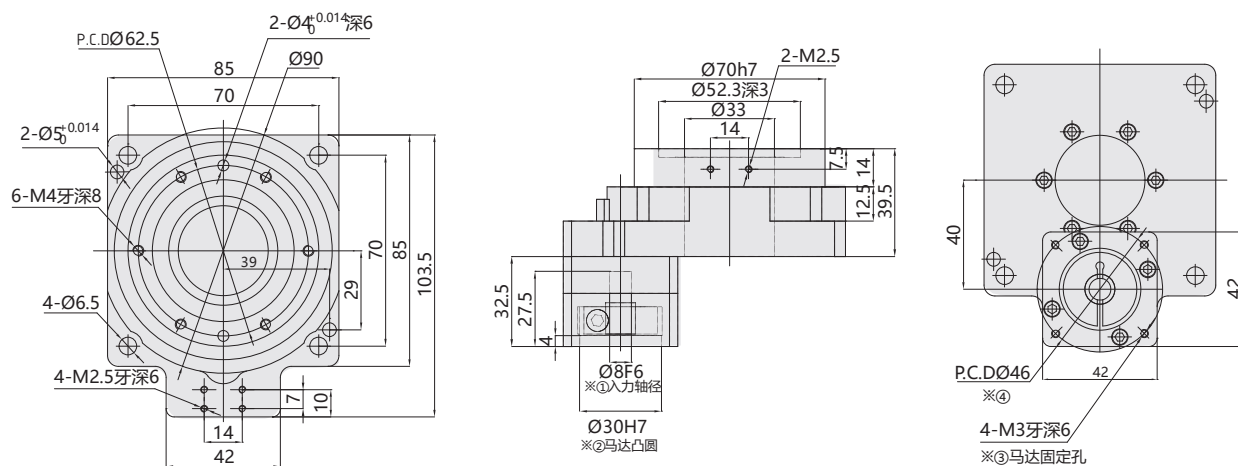
■ 技术参数 Technical specifications

匹配马达 W	轴承结构	减速比 i
50W/100W/42mm/57mm	交叉滚子轴承	15
最大倾覆力矩 N	最大径向力 N	最大轴向力 N
380	4800	4800
防护等级	润滑方式	使用温度
IP50	长效润滑	-25 ~ +90°C
安装方式	精度寿命 h	重量 kg
任意角度	20000	1.2

容许扭矩 N.m	容许惯性扭矩 N.m	容许输出转速 r/min
20	40	200
定位精度 arc-min	重复定位精度 arc-sec	旋转平台端面跳动 mm
±0.5	±5	±0.005
旋转平台径向跳动 mm	旋转平台同心度 mm	旋转平台同心度 mm
±0.005	±0.01	±0.015

尺寸图纸

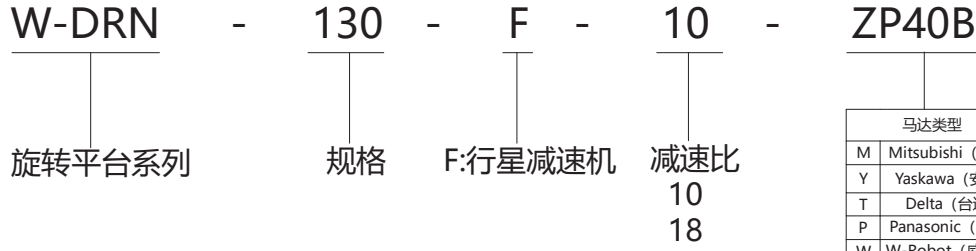
单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

型号	W-DRN85-15	W-DRN85-15
符号	配42mm步进	配57mm步进
※①	5	8
※②	22	38.1
※③	43.8	66.67
※④	Ø3.5	M4

型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	20	200W伺服
Y	Yaskawa (安川)	40	400W伺服
T	Delta (台达)	57	57步进
P	Panasonic (松下)	60	60步进
W	W-Robot (威洛博)	86	86步进
Z:客户自配电机			
B:电机带刹车			
NO:电机不带刹车			

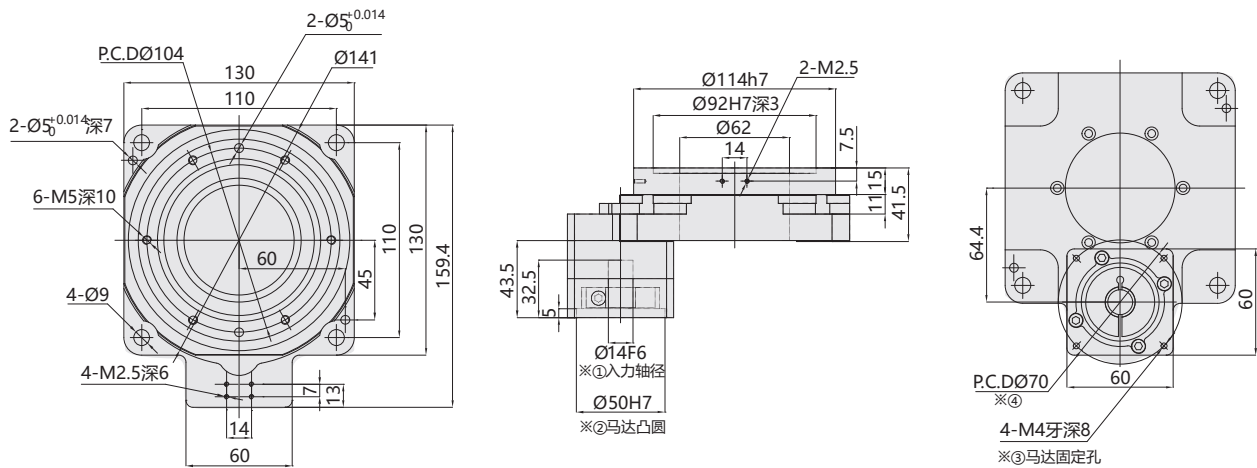
技术参数 Technical specifications

匹配马达 W 200W/400W/57mm/60mm	轴承结构 交叉滚子轴承	减速比 i 10
最大倾覆力矩 N 1200	最大径向力 N 8400	最大轴向力 N 8400
防护等级 IP50	润滑方式 长效润滑	使用温度 -25 ~ +90°C
安装方式 任意角度	精度寿命 h 20000	重量 kg 2.61

容许扭矩 N.m 60	容许惯性扭矩 N.m 120	容许输出转速 r/min 200
定位精度 arc-min ±0.5	重复定位精度 arc-sec ±5	旋转平台端面跳动 mm ±0.005
旋转平台径向跳动 mm ±0.005	旋转平台同心度 mm ±0.01	旋转平台同心度 mm ±0.015

尺寸图纸

单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

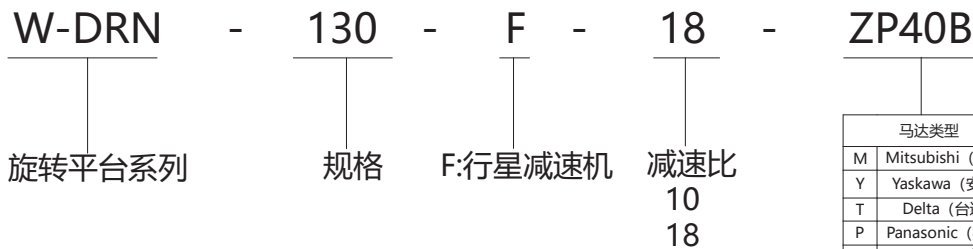
型号	W-DRN130-10	W-DRN130-10
符号	配57mm步进	配86mm步进(加大法兰)
※①	8	14
※②	38.1	73
※③	66.67	98.4
※④	M4	M5

W-DRN130-18-ZP40

中空旋转平台



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	20	200W伺服
Y	Yaskawa (安川)	40	400W伺服
T	Delta (台达)	57	57步进
P	Panasonic (松下)	60	60步进
W	W-Robot (威洛博)	86	86步进
Z:客户自配电机			
B: 电机带刹车			
NO: 电机不带刹车			

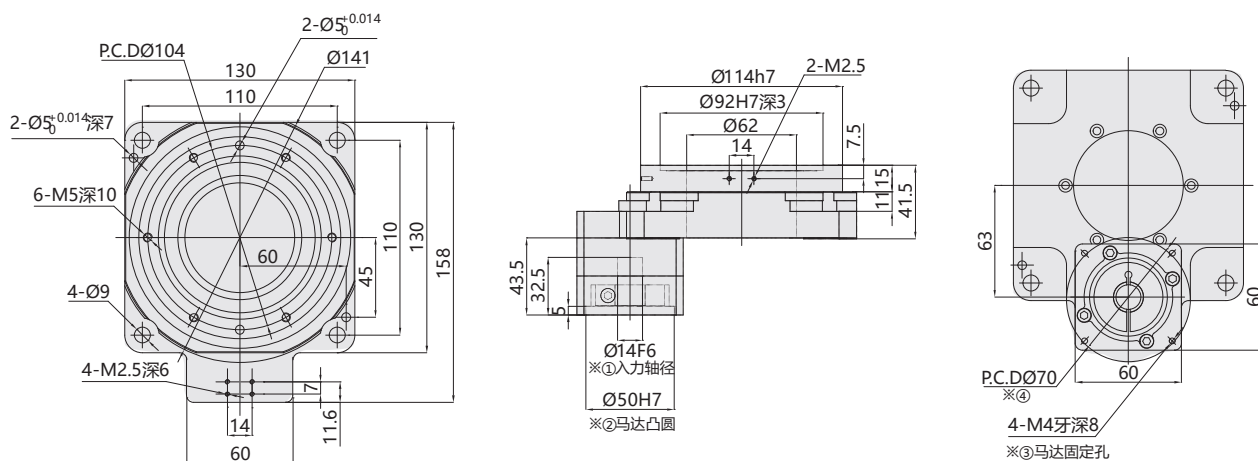
■ 技术参数 Technical specifications

匹配马达 W 200W/400W/57mm/60mm	轴承结构 交叉滚子轴承	减速比 i 18
最大倾覆力矩 N 1200	最大径向力 N 8400	最大轴向力 N 8400
防护等级 IP50	润滑方式 长效润滑	使用温度 -25 ~ +90°C
安装方式 任意角度	精度寿命 h 20000	重量 kg 2.6

容许扭矩 N.m 37	容许惯性扭矩 N.m 74	容许输出转速 r/min 200
定位精度 arc-min ±0.5	重复定位精度 arc-sec ±5	旋转平台端面跳动 mm ±0.005
旋转平台径向跳动 mm ±0.005	旋转平台同心度 mm ±0.01	旋转平台同心度 mm ±0.015

尺寸图纸

单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

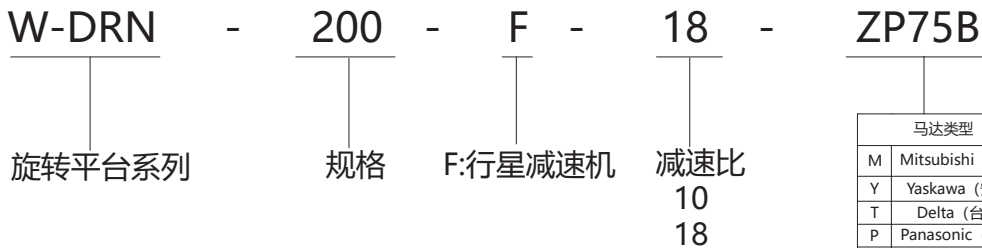
型号	W-DRN130-18	W-DRN130-18
符号	配57mm步进	配86mm步进(加大法兰)
※①	8	14
※②	38.1	73
※③	66.67	98.4
※④	M4	M5

W-DRN200-18-ZP75

中空旋转平台



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection



马达类型		马达功率	
M	Mitsubishi (三菱)	75	750W伺服
Y	Yaskawa (安川)	86	86步进
T	Delta (台达)		
P	Panasonic (松下)		
W	W-Robot (威洛博)		
Z:客户自配电机			
B:电机带刹车			
NO:电机不带刹车			

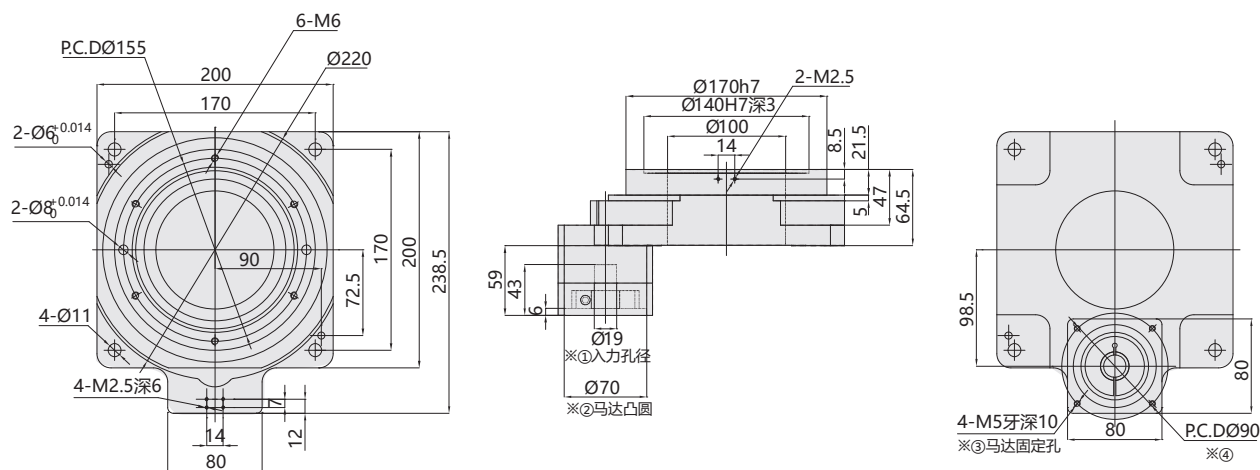
■ 技术参数 Technical specifications

匹配马达 W	轴承结构	减速比 i
750W/86mm	交叉滚子轴承	18
最大倾覆力矩 N	最大径向力 N	最大轴向力 N
2600	12500	12500
防护等级	润滑方式	使用温度
IP50	长效润滑	-25 ~ +90°C
安装方式	精度寿命 h	重量 kg
任意角度	20000	9.1

容许扭矩 N.m	容许惯性扭矩 N.m	容许输出转速 r/min
68	136	200
定位精度 arc-min	重复定位精度 arc-sec	旋转平台端面跳动 mm
±0.5	±5	±0.005
旋转平台径向跳动 mm	旋转平台同心度 mm	旋转平台同心度 mm
±0.005	±0.01	±0.015

尺寸图纸

单位 Unit (mm)



*以上技术参数仅供参考，实际根据客户提供的数据，会出具相关的技术参数及尺寸。

型号	W-DRN200-18	W-DRN200-18
符号	配90mm步进	配86mm步进
※①	19	14
※②	80	73
※③	100	98.4
※④	M5	M5

丝杆传动/一般环境 Ball screw drive General environment
同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
丝杆传动/无污染环境 Ball screw drive Dust-free environment
同步带传动/无污染环境 Timing belt drive Dust-free environment
同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
双电机滑台 Dual motors series
夹持机械手 Clamp type robot
电动缸 Electric cylinder
旋转轴 Rotation axis
电动手指 Electric Clamps
小型滑台 Mini Module
直线电机 Linear Motor
组合机械手 Multiaxis actuator
四轴悬臂机器人 Cantilever 4 axis robot
水平关节机器人 Scara Robot
六轴机器人 Six joint robot

小型滑台 Mini Module

LES16



最大行程 (mm) Max Stroke	100
最大载重 (KG) Max Payload	6 ---- 373
重复定位精度 Repeatability(mm)	±0.04

LES25



最大行程 (mm) Max Stroke	150
最大载重 (KG) Max Payload	9 ---- 376
重复定位精度 Repeatability(mm)	±0.04