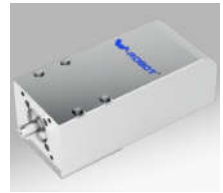


R01

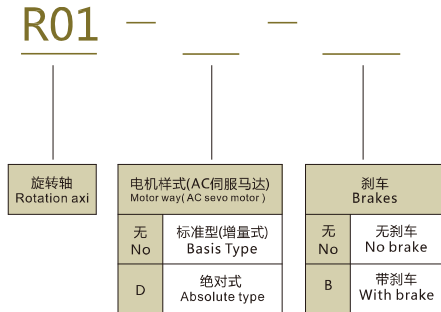
旋转轴 Rotation axis

W-ROBOT®
威洛博工业机器人



型号表示方式 Guide for Model Selection

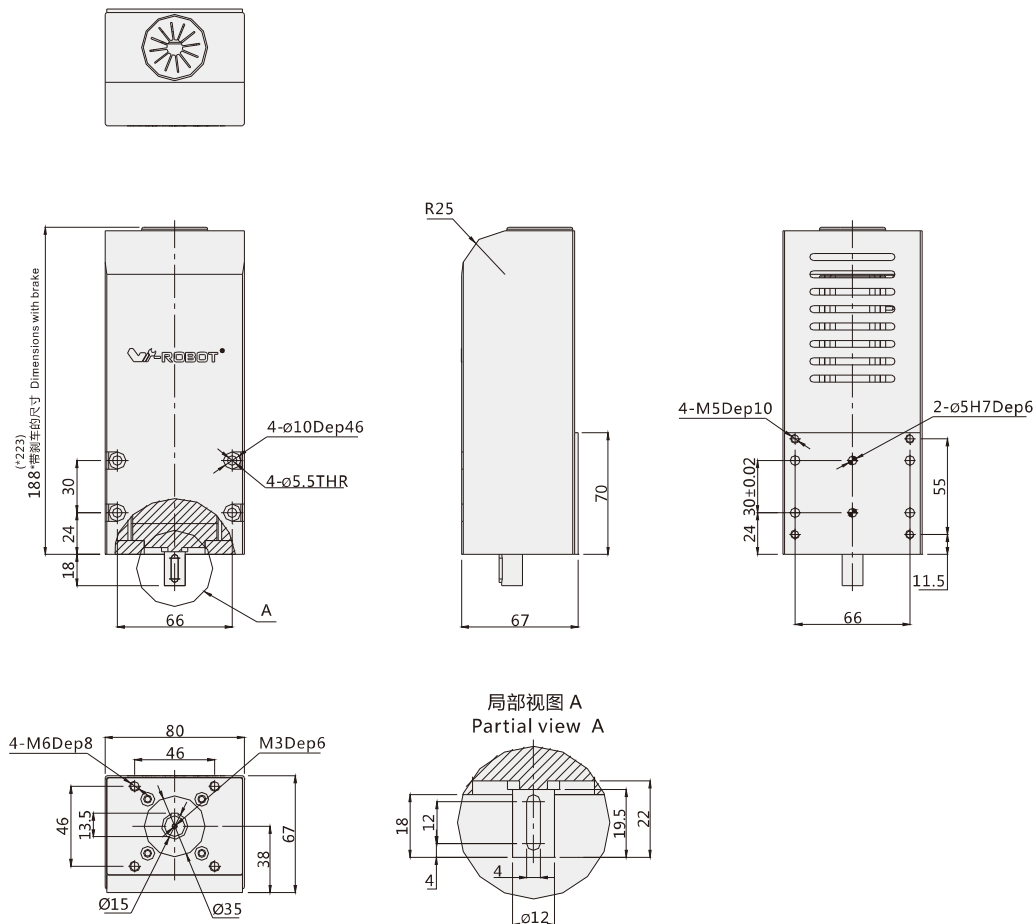
技术参数 Technical parameters



马达功率 AC ServoMotorOutput(W)	100W
额定电压 Rate voltage(V)	220
重复定位精度 Repeatability(°)	±0.05
最大速度 Maximum Speed(°/sec)	1800
最大允许惯性力矩(kg.m ²) Allow maximum inertia torque	7.65x10 ³
额定转矩/最大转矩(N.M) Rate rotate torque /Maximum rotate torque	2.7/8.1
减速比 Reduction ratio	1/10
旋转范围 Rotation range(°)	360
减速机形式 Reduction gears	行星齿轮驱动 Planetary gear drive
额定负载 Payload(Kg)	1Kg
使用环境 Environment	0-40°C, 85%RH Below

R01

单位 Unit (mm)



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/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
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 Clamper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multiheads actuator

四轴层压机机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

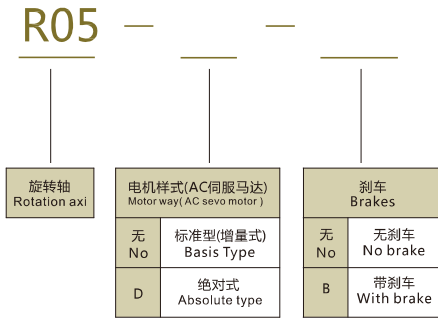
六轴机器人
Six joint Robot



■ 技术参数 Technical parameters

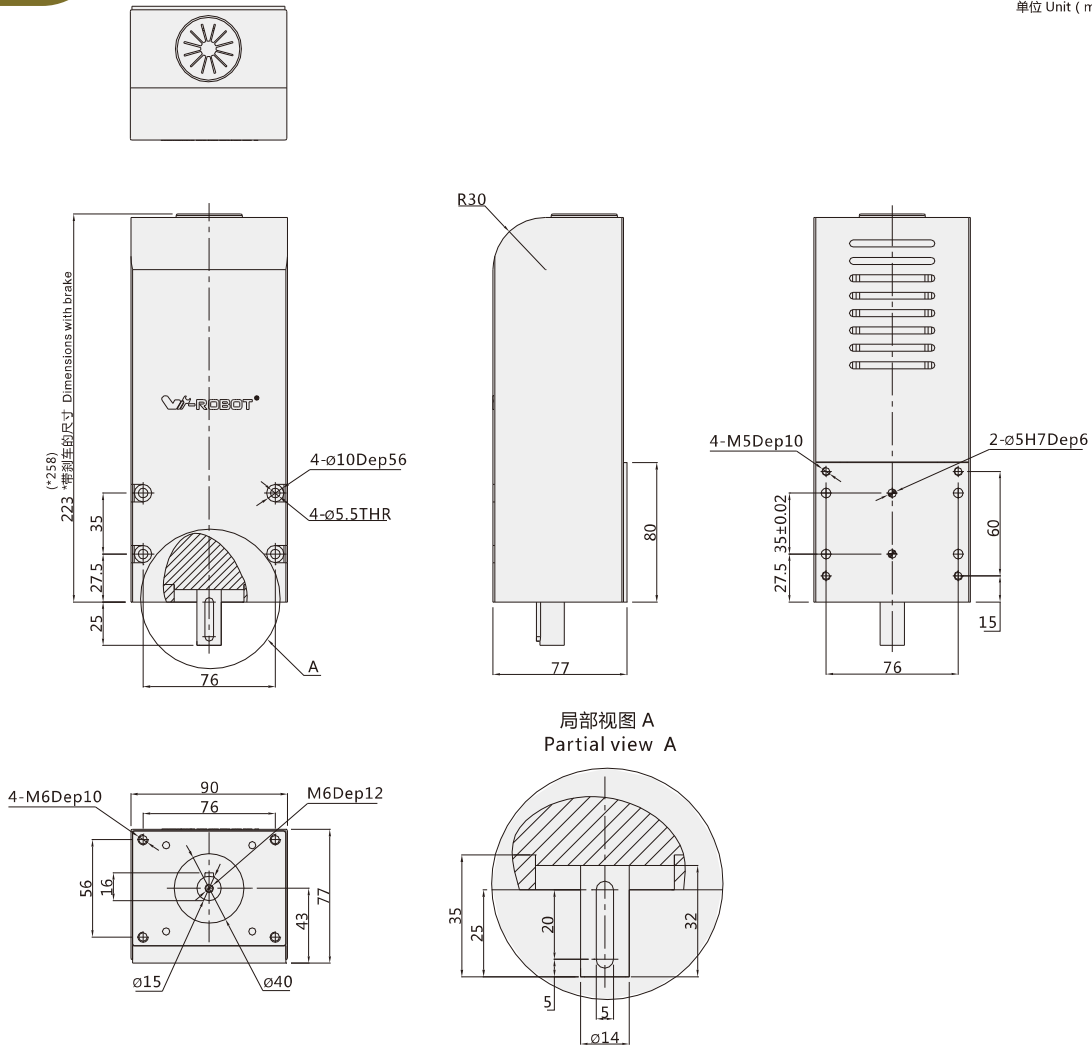
马达功率 AC ServoMotorOutput(W)	200W
额定电压 Rate voltage(V)	220
重复定位精度 Repeatability(°)	±0.05
最高速度 MaximumSpeed(°/sec)	1800
最大允许惯性力矩(kg.m ²) Allow maximum inertia torque	6.3x10 ²
额定转矩/最大转矩(N.M) Rate rotate torque /Maximum rotate torque	5.3/15.9
减速比 Reduction ratio	1/10
旋转范围 Rotation range(°)	360
减速机形式 Reduction gears	行星齿轮驱动 Planetary gear drive
额定负载 Payload(Kg)	5Kg
使用环境 Environment	0-40°C,85%RH Below

■ 型号表示方式 Guide for Model Selection



R05

单位 Unit (mm)



球蜗轮/蜗杆行星减速机
Ball screw drive
General environment

行星减速机
Planetary gear drive
General environment

球蜗轮/蜗杆行星减速机
Ball screw drive
Dust-free environment

行星减速机
Planetary gear drive
Dust-free environment

球蜗轮/蜗杆行星减速机
Ball screw drive
General environment

行星减速机
Planetary gear drive
General environment

双电机系列
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手滑
Electric Clamper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴协同机器人
Colliever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

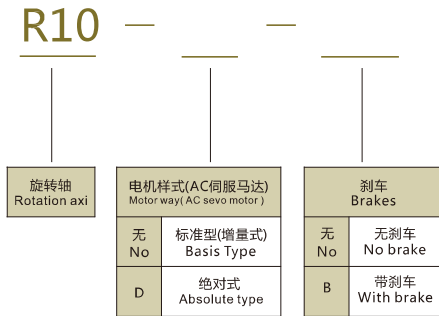
R10 旋转轴

Rotation axis

W-ROBOT®
威洛博工业机器人



型号表示方式 Guide for Model Selection

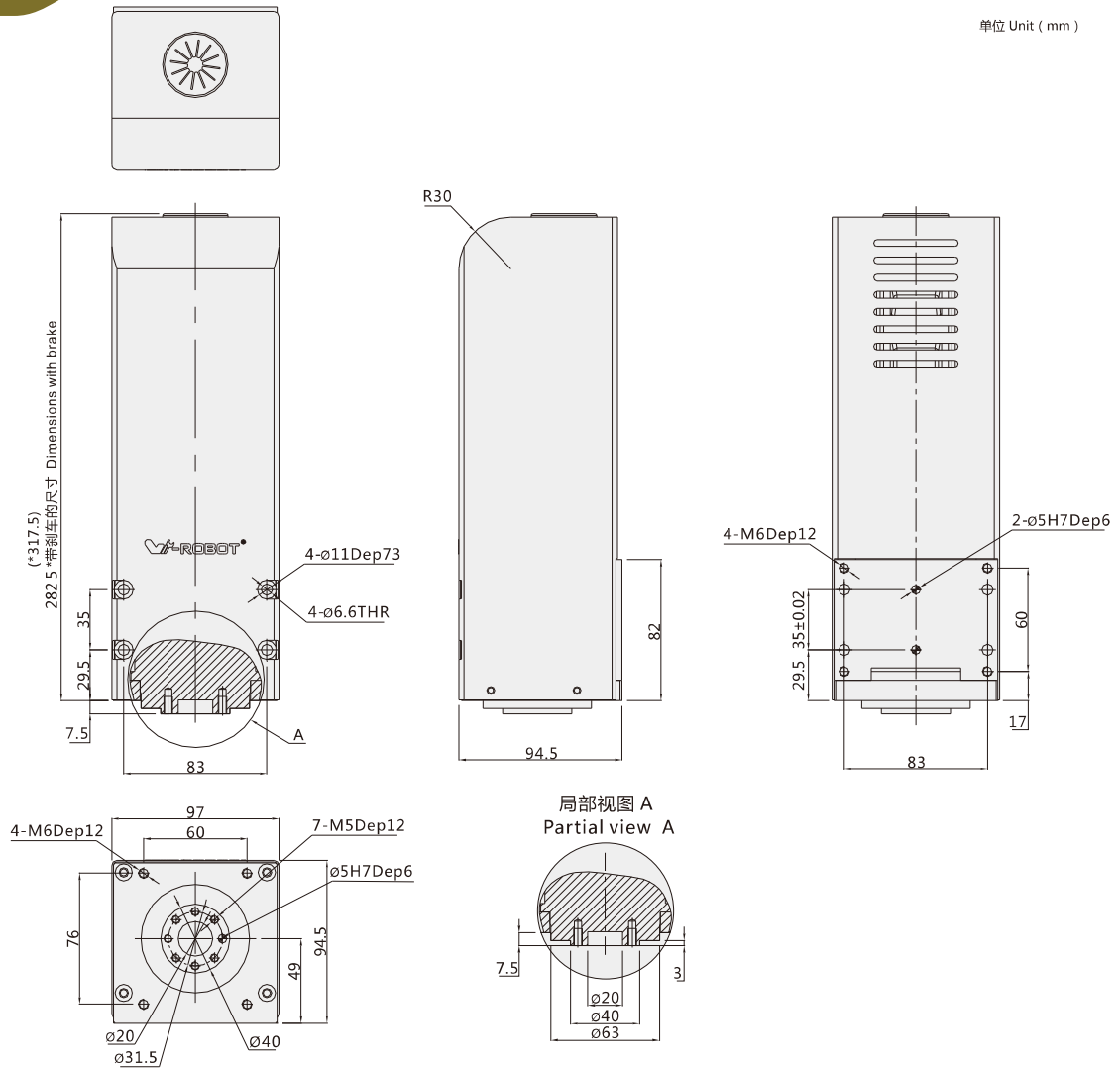


技术参数 Technical parameters

马达功率 AC ServoMotorOutput(W)	400W
额定电压 Rate voltage(V)	220
重复定位精度 Repeatability(°)	±0.05
最快速度 MaximumSpeed(°/sec)	1800
最大允许惯性力矩(kg.m ²) Allow maximum inertia torque	0.1
额定转矩/最大转矩(N.M) Rate rotate torque /Maximum rotate torque	11/33
减速比 Reduction ratio	1/10
旋转范围 Rotation range(°)	360
减速机形式 Reduction gears	行星齿轮驱动 Planetary gear drive
额定负载 Payload(Kg)	10Kg
使用环境 Environment	0-40°C, 85%RH Below

R10

单位 Unit (mm)



丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment
 同步带传动/洁净环境
Timing belt drive
General environment
 丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment
 同步带传动/无尘环境
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 Clamper
 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
Cartesian 4 axis robot
 水平关节机器人
Scara Robot
 六轴机器人
Six joint robot