

# Delta 并联机器人

又称 Delta 并联蜘蛛手

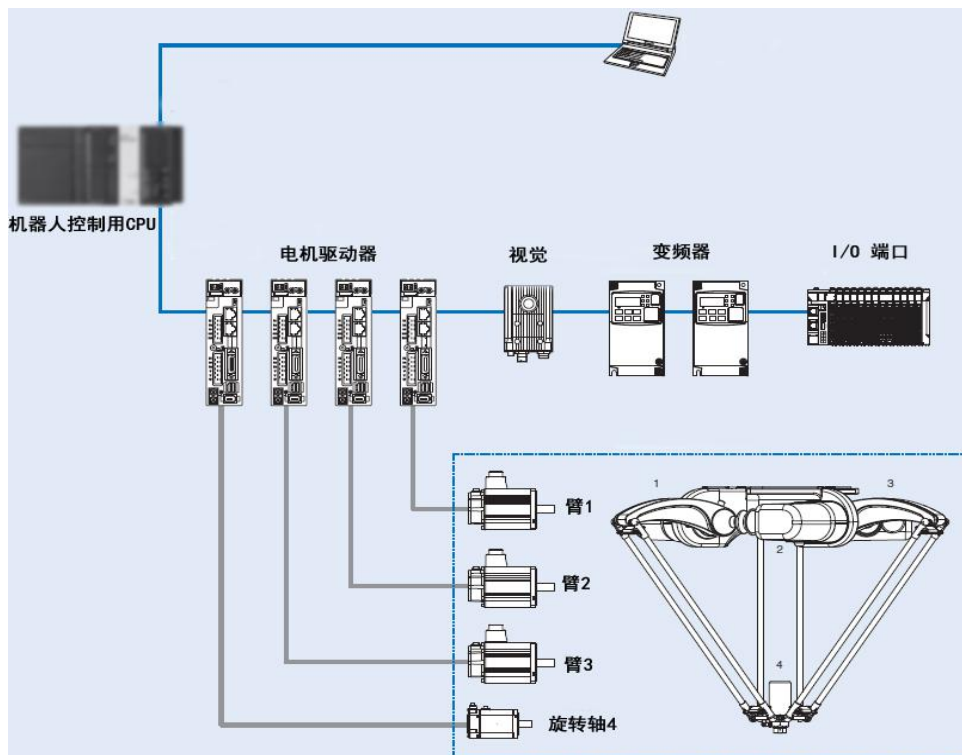
特点:

- 承载能力强，刚度大
- 自重负载比较小，动态性能好
- 重复定位精度高，一秒多个节拍
- 全球首款无控制箱机器人
- 结构简单，四线控制
- 开源代码，开放式平台，便于用户学习及集成

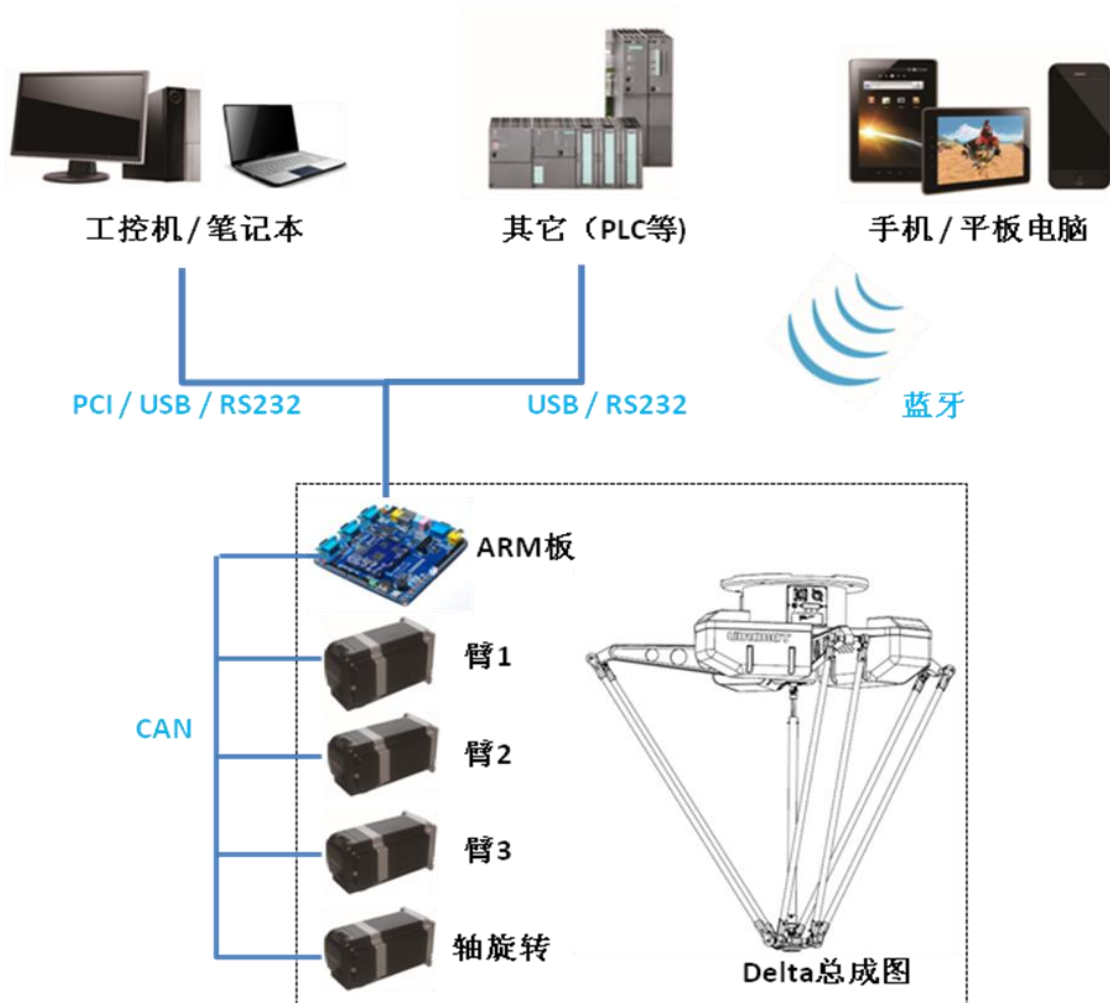


## 控制系统

传统控制系统



UI 控制系统



规格

Delta 机器人

① ②

UI-DR

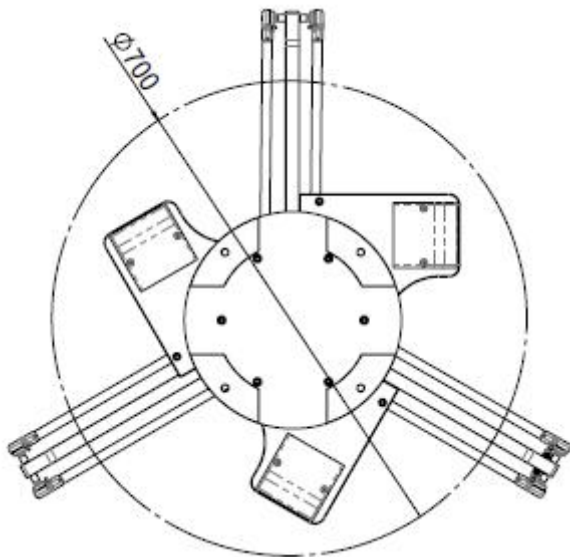
- ① 工作范围  
600 : 600mm  
700 : 700mm  
800 : 800mm

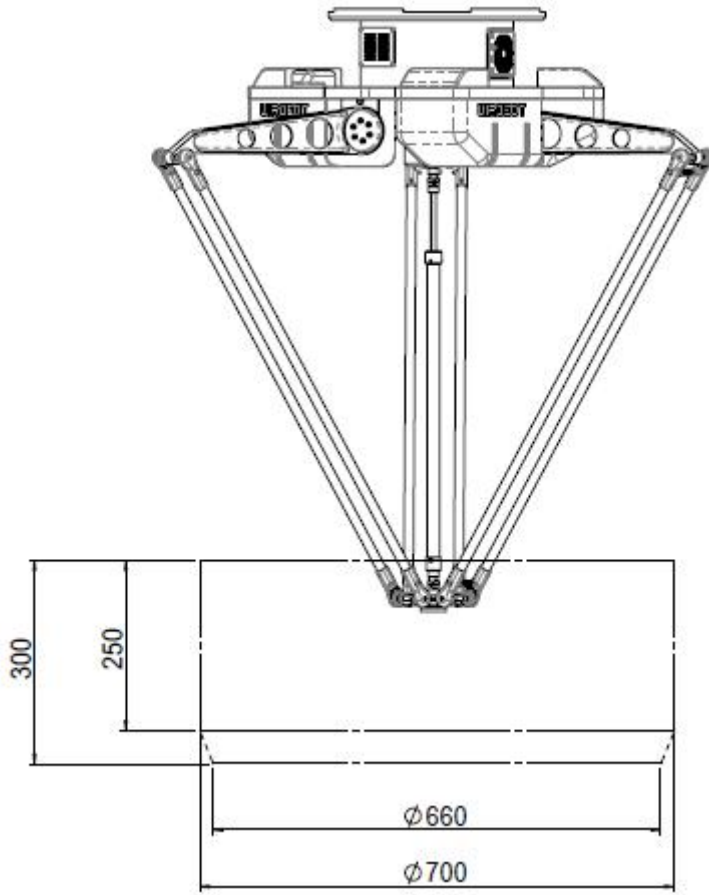
- ② 旋转轴数  
30 : 3 轴  
31 : 4 轴

项目 (单位)	规格
运动学机构	Delta 并联机构
控制轴数	4 轴 (J1、J2、J3+J4*)
最大负载质量 (kg)	3
重复定位精度 (X、Y、Z 各方向 mm)	±0.15
最大动作范围	J1 - J3 (mm)
	J4 (rad)
最大运动速度	直径 700, 高 300
环境温度 (°C)	± 6.28 [ ± 360 ]
环境湿度 (%RH)	150 次标准循环 / min
安装条件	0 - 40
耐环境性	20 - 85 (无结露)
本体质量 (kg)	悬吊安装
驱动与位置检测方式	标准 (OP: 防尘防滴)
空气传播噪音 (dBA)	35
	步进伺服与绝对值编码器
	65 以下

注：\* 附加旋转轴

## 外形尺寸





单位: mm

## 联系方式

地址: 上海浦东新区亮秀路 112 号 Y2 座 202-203

电话: 021 - 61182435 (销售/市场)

传真: 021 - 61182431

网站: [www.uirobot.com](http://www.uirobot.com)

邮箱: [info@uirobot.com](mailto:info@uirobot.com)