ousidunrv

东莞晶道机器人科技有限公司

Dongguan Jingdao Robot Technology Co., Ltd

东莞市南城区隆溪路10号金汇科技园A区209

Add: 209, Zone A, Jinhui Science and Technology Park, No. 10, Longxi Road,
Nancheng District, Dongguan, Guangdong, China.

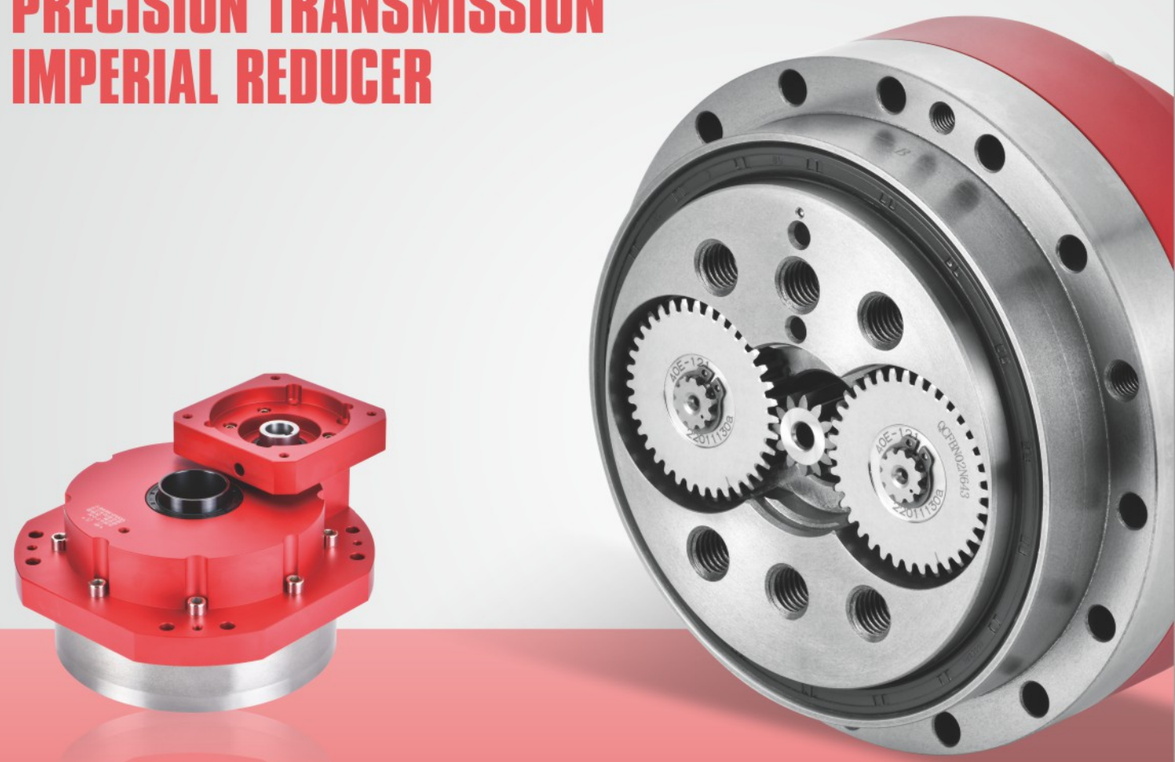
Tel: 0769-2201 5086

Fax: 0769-2201 5091

ousidunrv

精密传动御用减速器

PRECISION TRANSMISSION IMPERIAL REDUCER



东莞晶道机器人科技有限公司

Dongguan Jingdao Robot Technology Co., Ltd

OUSIDUNRV

OuSidunrv高精度减速器属于高技术含量产品，采用了摆线齿轮机构方式的高精度控制用减速器。OuSidunrv代表了独特的技术方案，具备有高刚性、低背隙、高超平稳度、耐过载的特点，广泛适用于：机械手臂、机床、雷达导航设备、自动化和服务机器人、医疗等其他行业。

OuSidunrv high-precision reducer is a high-tech product that uses a cycloidal gear mechanism for high-precision control. OuSidunrv represents a unique technological solution with high rigidity, low backlash, high ultra smoothness, and overload resistance. It is widely used in other industries such as robotic arms, machine tools, radar navigation equipment, automation and service robots, and healthcare.

OUSIDUNRV



Contents

目录

Page. 01

E Series

Page. 19

E Series

一体机



Page. 35

C Series



Page. 49

C Series

一体机



Page. 58

YH Series



E Series

工业机器人关节减速器

Industrial Robot Joint Reducer





E 系列技术参数 Technical Parameter

规格 Size	减速比 Reduction ratio		额定输出扭矩 Rated output torque	加速和制动扭矩 Acceleration and braking torque	瞬时最大允许转矩 Instantaneous maximum allowable torque	额定输入速度 Rated input speed	工作周期内的有效速度 Effective speed during the work cycle	可允许的最大输入速度 Maximum allowable input speed	倾斜钢度 Inclined stiffness	扭转钢度 Torsional stiffness	无负载时启动扭矩平均值 Average starting torque without load	最大无效行程 Maximum invalid travel	扭转传输中角度偏移量 Angular offset in torsional transmission	间隙 Gap	最大倾斜力矩 Maximum tilting moment	额定径向力 Rated radial force	额定轴向推力 Rated axial thrust	惯性弯矩 Inertial bending moment ($I=G^2D/4$) 输入惯性 Kg-m²	重量 Weight
			NM kgf-m	NM kgf-m	NM kgf-m	NR (rpm)	nef (rpm)	nmf (rpm)	Nm/arcmin kgf-m/arcmin	Nm/arcmin kgf-m/arcmin	nm	LOST motim (arc,min)	ATE (arcsec)	Back assh (arcsec)	NM kgf-m	N/M	N	($I=10^{-4}$) Kg-m²	KG
RV-20E	57	57	167 (17)	412 (42)	833 (85)	2000	3000	4000	372 (38)	49 (5)	0.36	< 1.0	40	< 1.0	1764 (180)	882	3920	1.08×10^{-6}	4.7
	81	80						4000			0.28							0.65×10^{-6}	
	105	104						4000			0.22							0.45×10^{-6}	
	121	120						4000											
	141	140						5000			0.2							0.37×10^{-6}	
	161	160																	
RV-40E	57	56	412 (42)	1029 (105)	2085 (210)	2000	2500	3500	931 (95)	108 (11)	0.76	< 1.0	40	< 1.0	3332 (340)	1666	5194	2.40×10^{-5}	9.3
	81	80									0.7							1.72×10^{-5}	
	105	104									0.7							1.43×10^{-5}	
	121	120									0.66							1.03×10^{-5}	
	153	152																	
RV-80E	57	56	784 (80)	1960 (200)	3920 (400)	2000	2500	3500	1176 (120)	196 (20)	0.96	< 1.0	40	< 1.0	4312 (440)	2156	7840	5.58×10^{-5}	13
	81	82									0.9							4.30×10^{-5}	
	101	100									0.9							3.53×10^{-5}	
	121	120									0.5							2.51×10^{-5}	
	153	152																	
RV-110E	81	80	1078 (110)	2695 (275)	5390 (550)	2000	2500	3500	1470 (150)	294 (30)	1.15	< 1.0	40	< 1.0	5880 (600)	2940	10780	0.73×10^{-4}	17
	111	110									1.15							0.65×10^{-4}	
	161	160									1.1							0.48×10^{-4}	
	175.28	174.28									1.05							0.36×10^{-4}	
RV-160E	81	80	1568 (160)	3920 (400)	7840 (800)	2000	2500	3500	2940 (300)	392 (40)	1.5	< 1.0	40	< 1.0	7840 (800)	3920	14700	0.73×10^{-4}	26
	101	100									1.4							0.65×10^{-4}	
	129	128									1.3							0.48×10^{-4}	
	145	144																	
	171	170									1.3							0.36×10^{-4}	
RV-320E	81	80	3136 (320)	7840 (800)	15680 (1600)	1500	2000	3000	4900 (500)	980 (100)	1.8	< 1.0	40	< 1.0	14112 (1440)	7056	19600	3.88×10^{-4}	44
	101	100																	
	118.5	117.5									1.7							3.25×10^{-4}	
	129	128																	
	141	140									1.5							1.83×10^{-4}	
	153	152																	
	171	170									1.5							0.70×10^{-4}	
	185	184																	
	201	200																	
RV-450E	81	80	4410 (450)	11025 (1125)	22050 (2250)	1500	2000	3000	7448 (760)	1176 (120)	2	< 1.0	40	< 1.0	17640 (1800)	8820 (900)	24500	5.70×10^{-4}	66
	101	100																	
	118.5	117.5									1.8							4.03×10^{-4}	
	129	128																	
	154.8	153.8									1.7							3.32×10^{-4}	
	171	170																	
	192.4	191.4									1.7							0.65×10^{-4}	
RV-700E																			

* 需要上述速比之外的减速比时，请洽询本公司　* When you need a reduction ratio other than the above, please contact our company

■型号说明

订购时，请按下述要求进行选型。
产品的型号是由产品代号、规格、结构型式和速比值四部分组成。

型号示例

JDRV 110E-111

JDRV：产品代号
110：产品规格
E：表示主轴承内置的结构型式
111：速比值R（减速比=1/R）

R	行星架旋转的情况	81，111，161，175.28

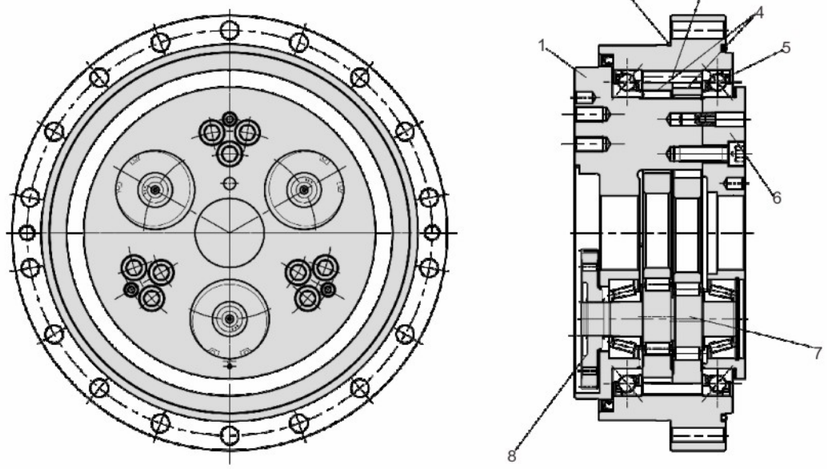
现有型号规格

产品规格	额定输出转矩kgf-m(Nm)
20	17(167)
40	42(412)
80	80(784)
110	110(1078)
160	160(1568)
320	320(3136)
450	450(4410)

注：有特殊速比、精度的可定制

■结构和工作原理

● 结构



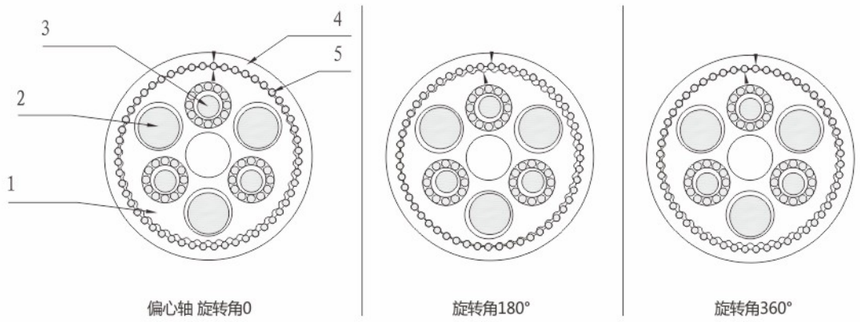
1 左行星架
2 针齿壳
3 针齿
4 摆线轮
5 主轴承
6 右行星架
7 偏心轴
8 行星齿轮

● 工作原理

JDRV-E减速器是分两级减速，第一级是渐开线行星齿轮减速机构，第二级是摆线针轮减速机构。

工作过程

1 摆线轮
2 行星架
3 偏心轴
4 针齿壳
5 针齿

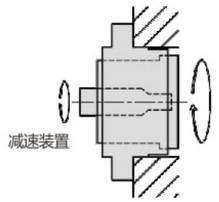


偏心轴 旋转角0　　旋转角180°　　旋转角360°

● 旋转方向与速比

JDRV-E型减速器使用方式如下图

针齿壳固定行星架输出

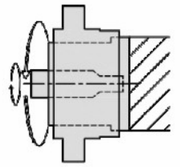


减速装置

输入：输入齿轮

$i=\frac{1}{R}$

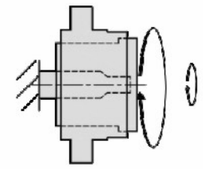
行星架固定针齿壳输出



输入：输入齿轮

$I=-\frac{1}{R-1}$

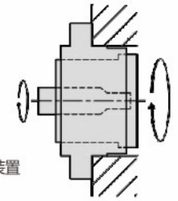
输入齿轮固定行星架输出



输入：针齿壳

$i=\frac{R-1}{R}$

针齿壳固定输入齿轮输出

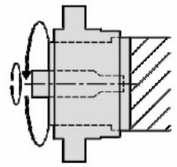


增速装置

输入：行星架

i=R

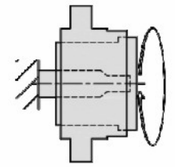
行星架固定输入齿轮输出



输入：针齿壳

i=-（R-1）

输入齿轮固定针齿壳输出



输入：行星架

$i=\frac{R}{R-1}$

i 表示各种使用方式下输出转速与输入转速的比值。
速比为“+”表示输入与输出方向相同；i为“-”表示输入与输出方向相反。

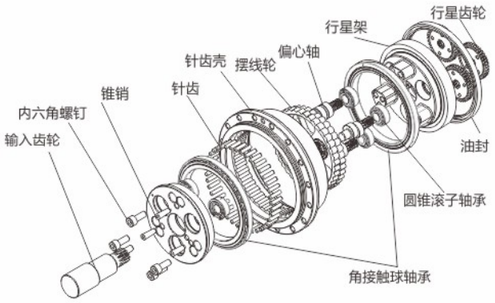
● 减速比

可根据以下公式计算出速比值
行星架旋转的情况

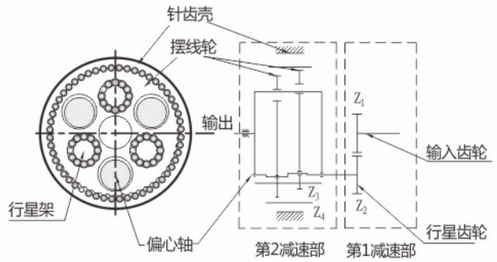
$R=1+\frac{Z_2}{Z_1}\times Z_4$

$i=\frac{1}{R}$

R：速比值
Z1：输入齿轮的齿数
Z2：行星齿轮的齿数
Z3：摆线轮齿数
Z4：针齿数
i：减速比



● 结构图



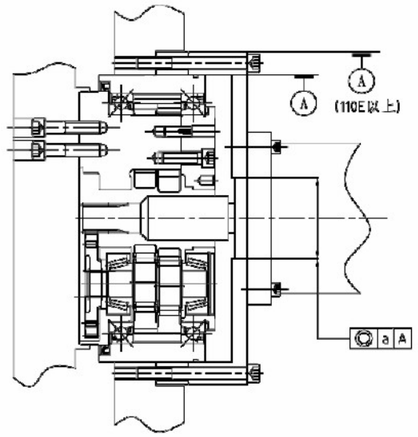
● 特点

（1）角接触球轴承内置机构
提高可靠性、降低总成本；
安装有角接触球轴承，因此能够支撑外部负载，弯矩刚性强、容许弯矩大；
可以减少所需的零部件的个数
安装方便。
（2）2级减速机构
摆线轮的公转速度变慢，振动小；
电机直接连接输入齿轮、惯性小。
（3）行星架支撑机构
扭转刚性大、振动小、抗冲击性强。
（4）滚子轴承接触机构
启动力矩小、磨损低、寿命长、齿隙小（1arc.min）。
（5）摆线轮、针齿机构
齿隙小、抗冲击性强；
摆线轮和针齿同时多齿啮合能有效抗击冲击载荷。

● 装配精度

减速器如果安装精度不良时，容易产生振动和噪音，并且会影响减速器的寿命；因此，电动机法兰请参照下表精度进行设计。

型号	同心度误差
	a
JDRV20E	MAX0.03
JDRV40E	MAX0.03
JDRV80E	MAX0.03
JDRV110E	MAX0.03
JDRV160E	MAX0.05
JDRV320E JDRV320E3	MAX0.05
JDRV450E	MAX0.05



● 装配要领

表示将JDRV-E型减速器安装在配套部件时的标准图例。在装配时，请务必参照指定量封入专用润滑脂。表示了“O”型圈的密封位置，因此请在参考的基础上在安装侧进行密封设计。

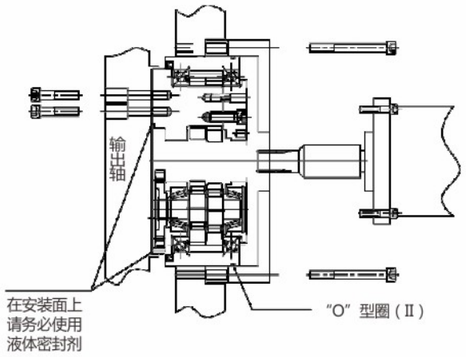
在结构上不能使用“O”型圈时，请使用合适的密封剂。轴部的嵌合请使用内侧或者外侧的任何一个。

输出轴螺栓紧固型

表 “O”型圈（Ⅱ）

	通用“O”型圈
JDRV20E	119.5×2.0 S120
JDRV40E	150×3.55 GB/T 3452.1-1992
JDRV80E	180×3.55 GB/T 3452.1-1992
JDRV110E	185×5.3 GB/T 3452.1-1992
JDRV160E	218×5.3 GB/T 3452.1-1992
JDRV320E JDRV320E3	265×5.3 GB/T 3452.1-1992
JDRV450E	295×5.3 GB/T 3452.1-1992

注：由于输出轴紧固用螺栓尺寸不同，请务必确认装配之后的各个螺栓是否按规定的紧固转矩进行紧固。



● 螺栓的紧固转矩、容许传递转矩

JDRV-E减速器依靠螺钉传递转矩，建议使用内六角螺钉紧固，下表是减速器常用传递转矩螺钉的型号，以及螺钉的参数值。在使用时为了防止螺钉松动建议采取一些防松措施（例如：使用弹簧弹片、螺钉胶等措施）。

表螺钉的紧固转矩的紧固力

注：以下表示配套侧使用钢、铸铁时的紧固力。

内六角螺钉 公称×螺距（mm）	紧固扭矩 Nm	紧固力 N	使用螺钉参数
M5×0.8	9.01±0.49	9310	内六角螺钉 GB/T 70.1-2000 性能等级 12.9级 螺纹等级 GB/T 197-1981 6g
M6×1.0	15.6±0.78	13180	
M8×1.25	37.2±1.86	23960	
M10×1.5	73.5±3.43	38080	
M12×1.75	128.4±6.37	55100	
M14×2.0	204.8±10.2	75860	
M16×2.0	318.5±15.9	103410	

螺栓的容许传递转矩计算公式

$$T_T = F \times \frac{D_1}{2} \times \mu \times n_1$$

T_1：螺栓容许传递转矩（Nmm）

F：螺栓紧固力（N）

D_1：螺栓安装P.C.D.（mm）

μ：摩擦系数

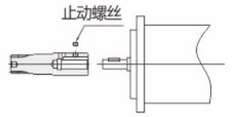
n_1：螺栓个数

● 安装输入齿轮

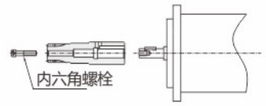
输入齿轮是本公司根据用户需求定制的，基本的安装方法可以分为两类，本公司会根据用户提供的电机型号，安装方式设计输入齿轮。下图是三大类安装方式的示例，具体情况请联系本公司。

直轴的情况下

（没有伺服电动机螺母）



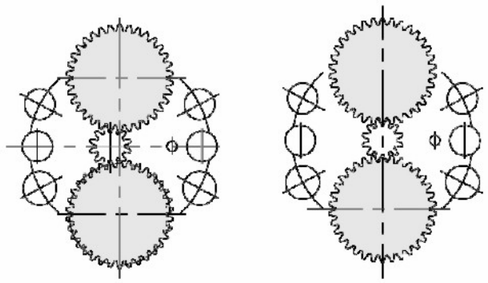
（带伺服电动机螺母）



JDRV20E、40E装配输入齿轮时的注意事项

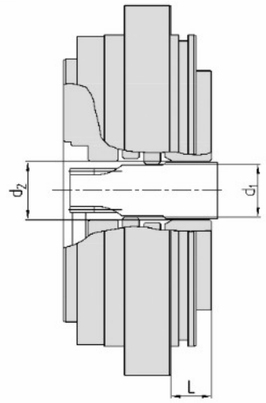
JDRV20E、JDRV40E的行星齿轮只有2件，因此在装配时需要特别注意，输入齿轮要垂直插入，否则会产生输入齿轮不在减速器的中央，损坏减速器及齿轮，在安装完成必须确认装配关系是正确的。

安装示例图



不正确的装配关系　　正确的装配关系

能贯通减速器内的速比值安装示例图

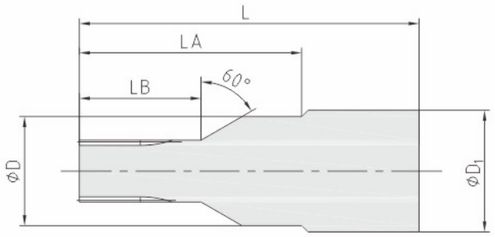


能贯通减速器的速比值与不能贯通减速器内的速比值

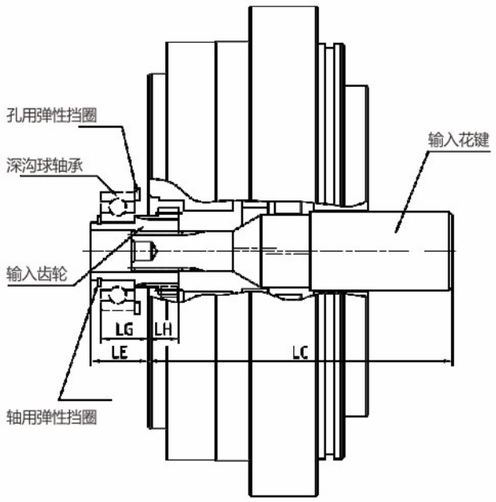
型号	孔径		孔深	能够贯通的速比		不能贯通的速比	
	d1	d2	l	行星架旋转	针齿壳旋转	行星架旋转	针齿壳旋转
JDRV20E	22.2	24	18.5	81、105、121、141、161	80、104、120、140	57	56
JDRV40E	27.4	30	23.5	81、105、121、153	80、104、120、152	57	56
JDRV80E	37	40	23	81、101、121、153	80、100、120、152	57	56
JDRV110E	39	42	20	81、111、161、175.28	80、110、126.7、160、174.2		
JDRV160E	43.4	47	30	81、101、129、145、171	80、100、128、144、170		
JDRV320E JDRV320E3	47.6	52	34	81、101、118.5、129、141、171、185、201	80、100、117.5、128、140、184、200		
JDRV450E	57.2	62	40	81、101、129、153、171、192.4、201、210.23、257.84	80、100、128、152、170、191.4、200、209.23、256.84		

不能贯通的速比的安装示例

速比较小的减速器行星齿轮直径变小而输入齿轮的直径变大，因此输入齿轮不能贯穿整个减速器，而采用花键轴形式的结构，注意深沟球轴承的位置设计。



不能贯通减速器内的速比值安装示例图



不能贯的速比

型号	L	LA	LB	D	D1	LC	LD	LE	LG	LH	深沟球轴承
JDRV20E	95	53	30	21.5	23.5	90	11.7	17	14	9	6003
JDRV40E	105	58	30	26.5	29.5	103	13.9	19	16	11.5	6004
JDRV80E	110		35	36		109	13.9	15.5	12	16	6005

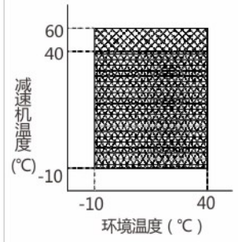
注：深沟球轴承、弹性挡圈，请贵公司准备。

■油脂要求及加油量

为了实现JDRV-E型减速器的性能，建议使用正规厂家的专用润滑脂，请勿两种及两种以上型号润滑脂混用。

● 润滑脂润滑

JDRV减速器的标准润滑是脂润滑

项目	规格
容许温度线图 减速器温度及环境温度请保持在右图所示范围内，严防结露。 在正常使用减速器的情况下，根据润滑剂的老化程度，其标准更换时间为20000小时。但是若在40℃以上（右图所示场所）环境下使用减速器时，请检查润滑剂老化、被污染情况，并规定相应更换时间。	60 40 减速机温度(℃) -10 -10 40 环境温度（℃）

注：在上述以外的温度范围使用时，请与本公司联系协商。

● 减速器内的润滑脂用量

JDRV减速器在出厂时是没有添加润滑脂的，因此在安装减速器时，请务必添加适量的润滑脂。

注：显示减速器内所需的封入量。不含与安装侧之间的空间。但是若有空间时请填充在空间部分。若过度填充可能会使内部气压升高、损坏油封，因此请确保占全部体积10%左右的空间。

安装水平轴的情况

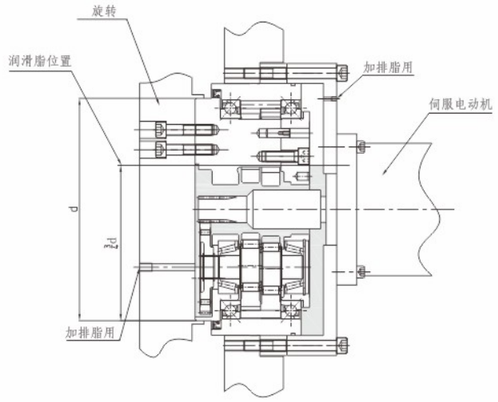
型号	需要封入量 cc (g)
JDRV20E	87 (76)
JDRV40E	195 (170)
JDRV80E	383 (333)
JDRV110E	432 (376)
JDRV160E	630 (548)
JDRV320E JDRV320E3	1040 (905)
JDRV450E	1596 (1389)

安装垂直轴的情况

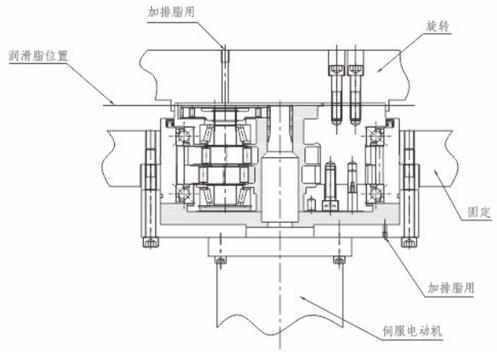
型号	需要封入量 cc (g)
JDRV20E	100 (87)
JDRV40E	224 (178)
JDRV80E	439 (382)
JDRV110E	495 (431)
JDRV160E	694 (604)
JDRV320E JDRV320E3	1193 (1038)
JDRV450E	1831 (1593)

● 润滑脂封入位置

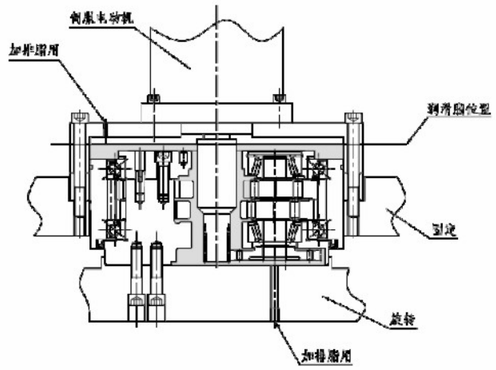
安装水平轴



安装垂直轴（1）



安装垂直轴（2）



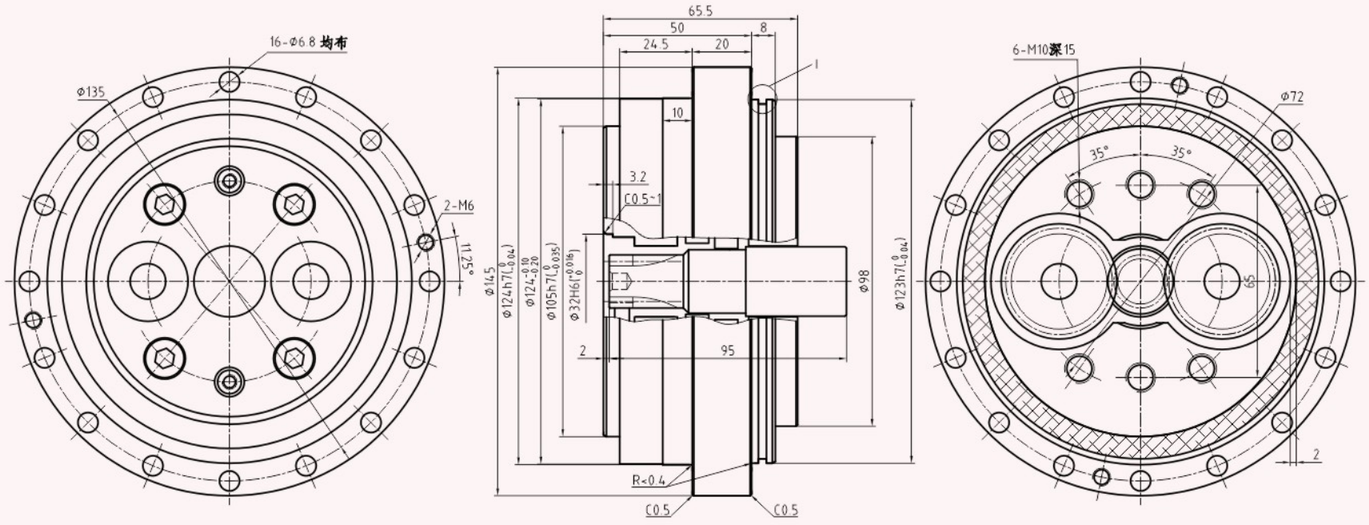
■售后及常见故障处理

减速器在本公司规定的额定运行条件内、在正常的装配状态以及润滑状态下使用，购买后一年 内发现材料方面、制造方面的缺陷，该产品的修理、更换等相关费用由本公司承担。实际拆卸以及安装所需的工作量、再次购买所需的运费及税金、仓库费用等附带费用不在本公司承担范围内。因本产品不良产生的搭载实机中止而引起的损失费用等，本公司不予承担。若进行经济补偿，其金额上限不应超过索赔对象产品的出售价格。在没有事先通知本公司的情况下，擅自分解该产品、或重新组装该产品，由此引发的质量、性能、安全方面的问题本公司一概不予负责。

日常检查及故障诊断、故障处理

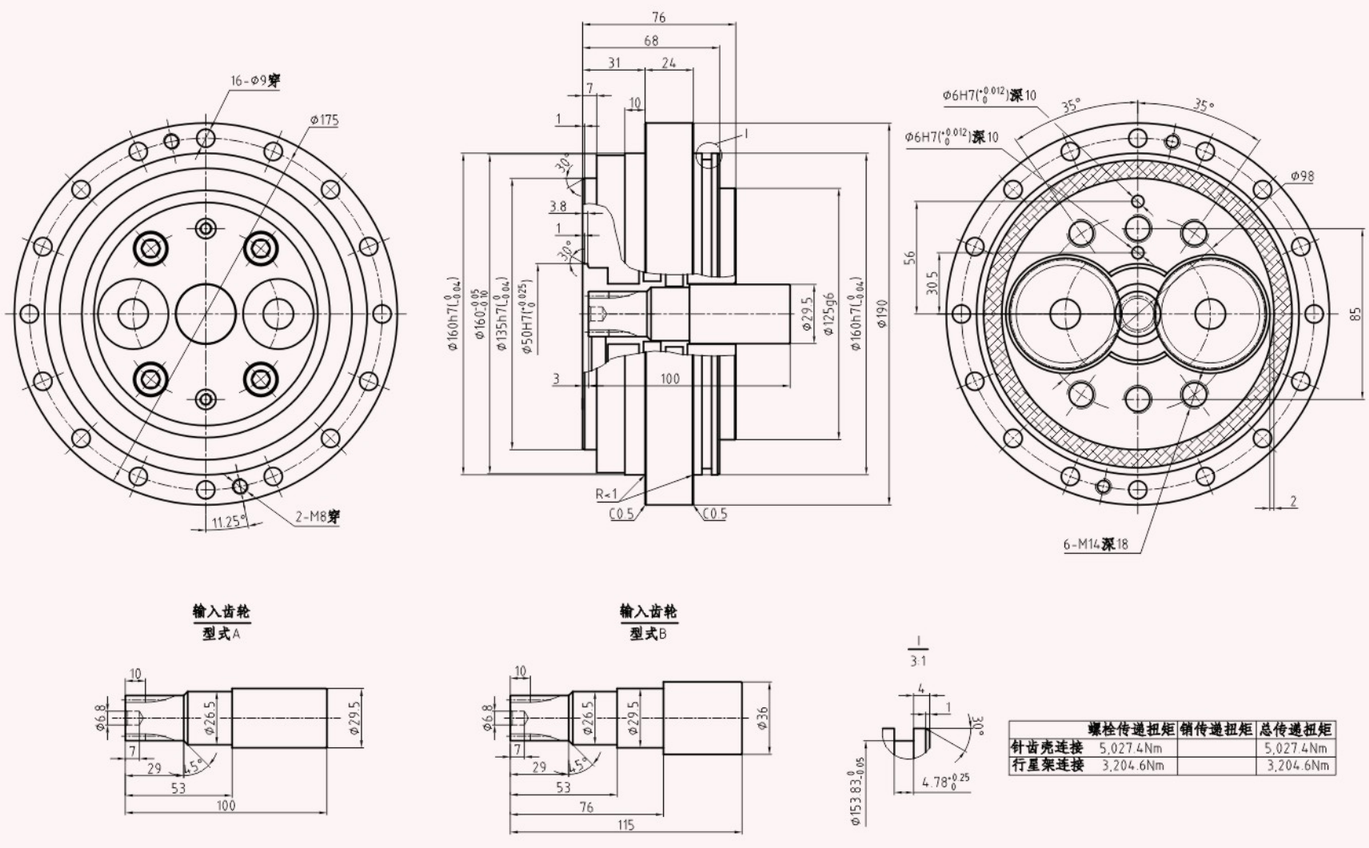
检查项目	故障	故障原因	处理方法
噪音	异响或 声音急剧变化	减速器损坏	更换减速器
		安装不良	对安装面进行检查
振动	振动增大或振动 发生剧烈变化	减速器损坏	更换减速器
		安装不良	对安装面进行检查
表面温度	表面温度急剧升高	缺油或润滑脂变质	添加或更换润滑脂
		负载或 转速超过额定值	降低转矩或 转速至额定值内
紧固螺栓	紧固螺栓松动	螺栓紧固力矩不足	按要求 力矩紧固螺栓
漏油	结合面处漏油	结合面处有异物	清理结合面异物后组装
		O形圈损坏	更换O形圈
精度	减速器齿隙变大	齿部磨损	系统补偿或 更换减速器

JDRV-20E



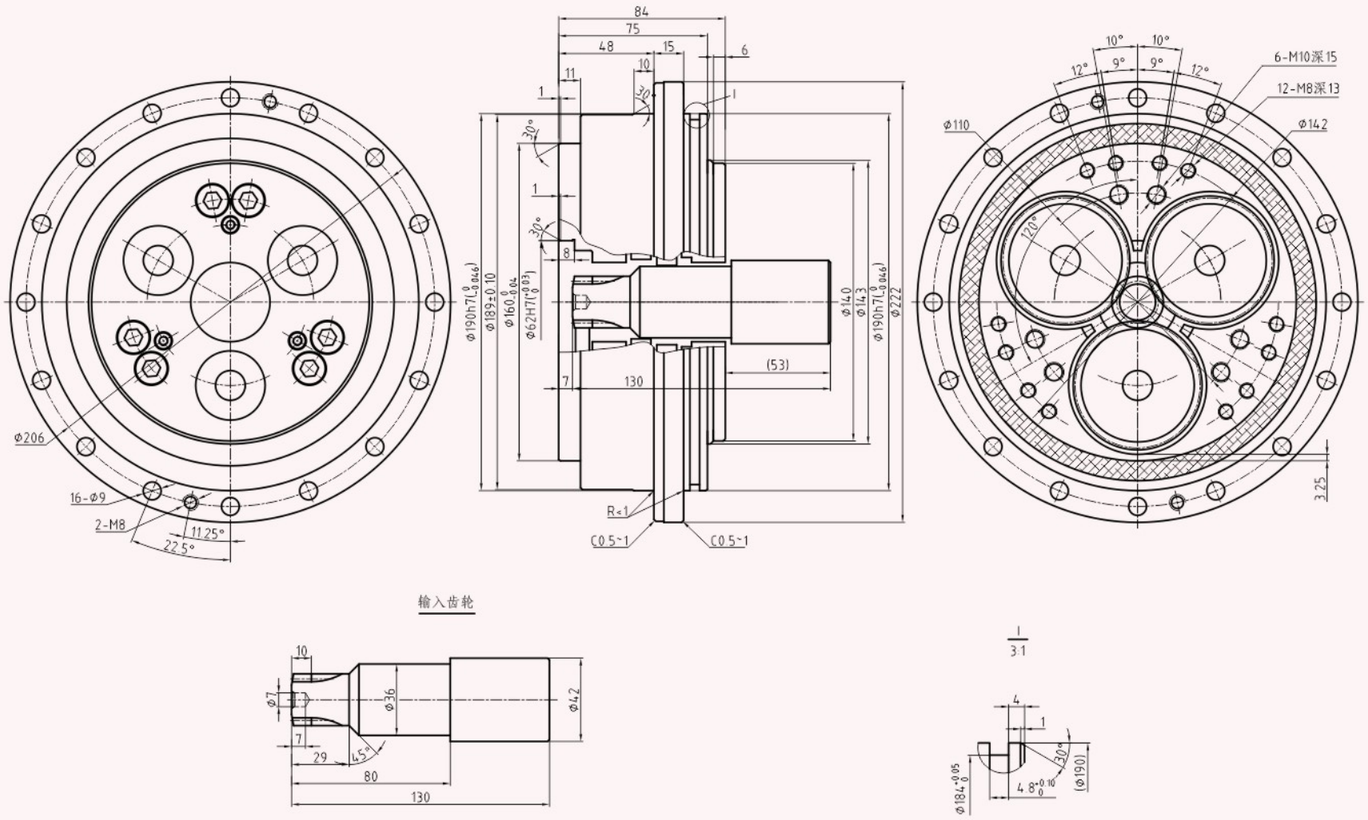
	螺栓传递扭矩	销传递扭矩	总传递扭矩
针齿壳连接	2,136.4Nm		2,136.4Nm
行星架连接	1,195.6Nm		1,195.6Nm

JDRV-40E

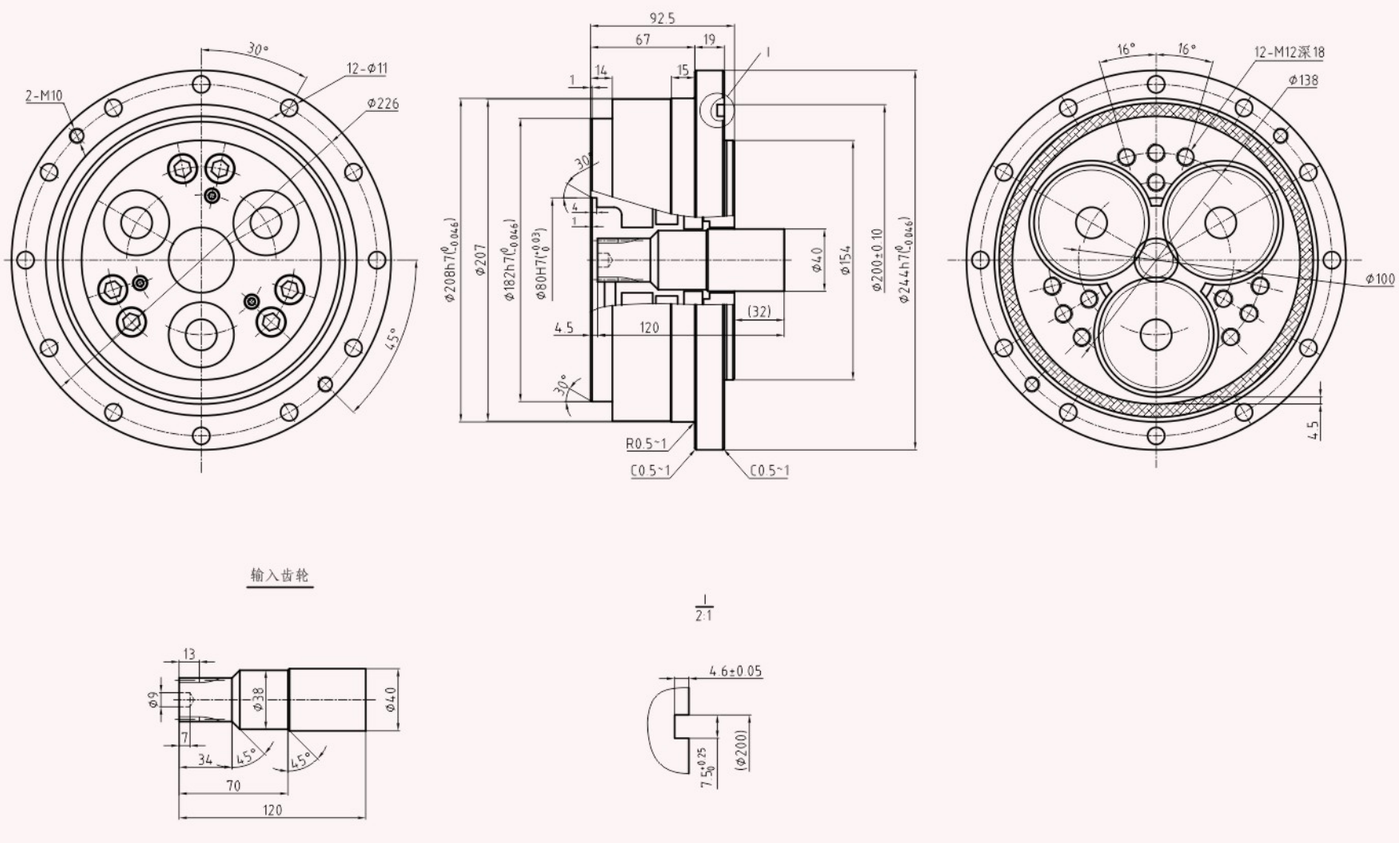


	螺栓传递扭矩	销传递扭矩	总传递扭矩
针齿壳连接	5,027.4Nm		5,027.4Nm
行星架连接	3,204.6Nm		3,204.6Nm

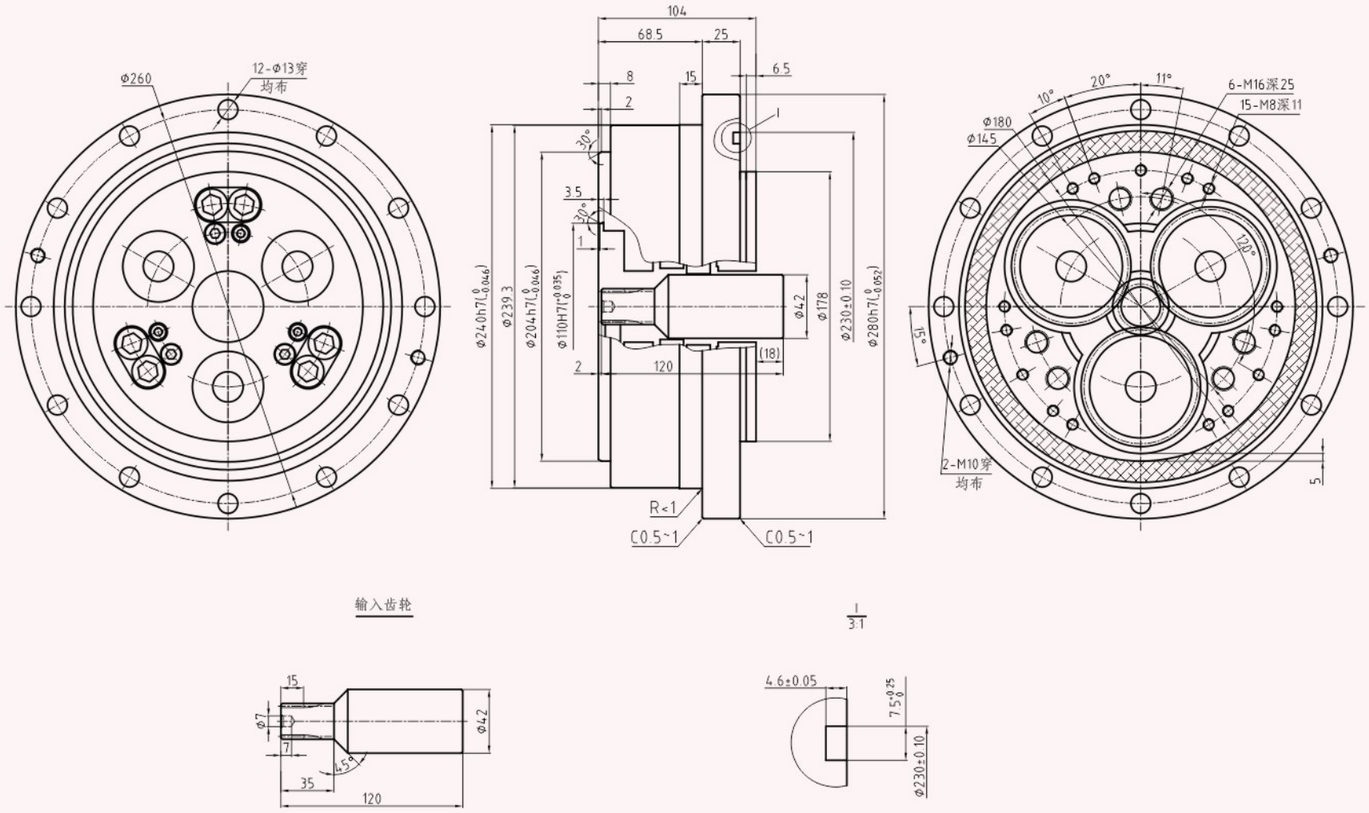
JDRV-80E



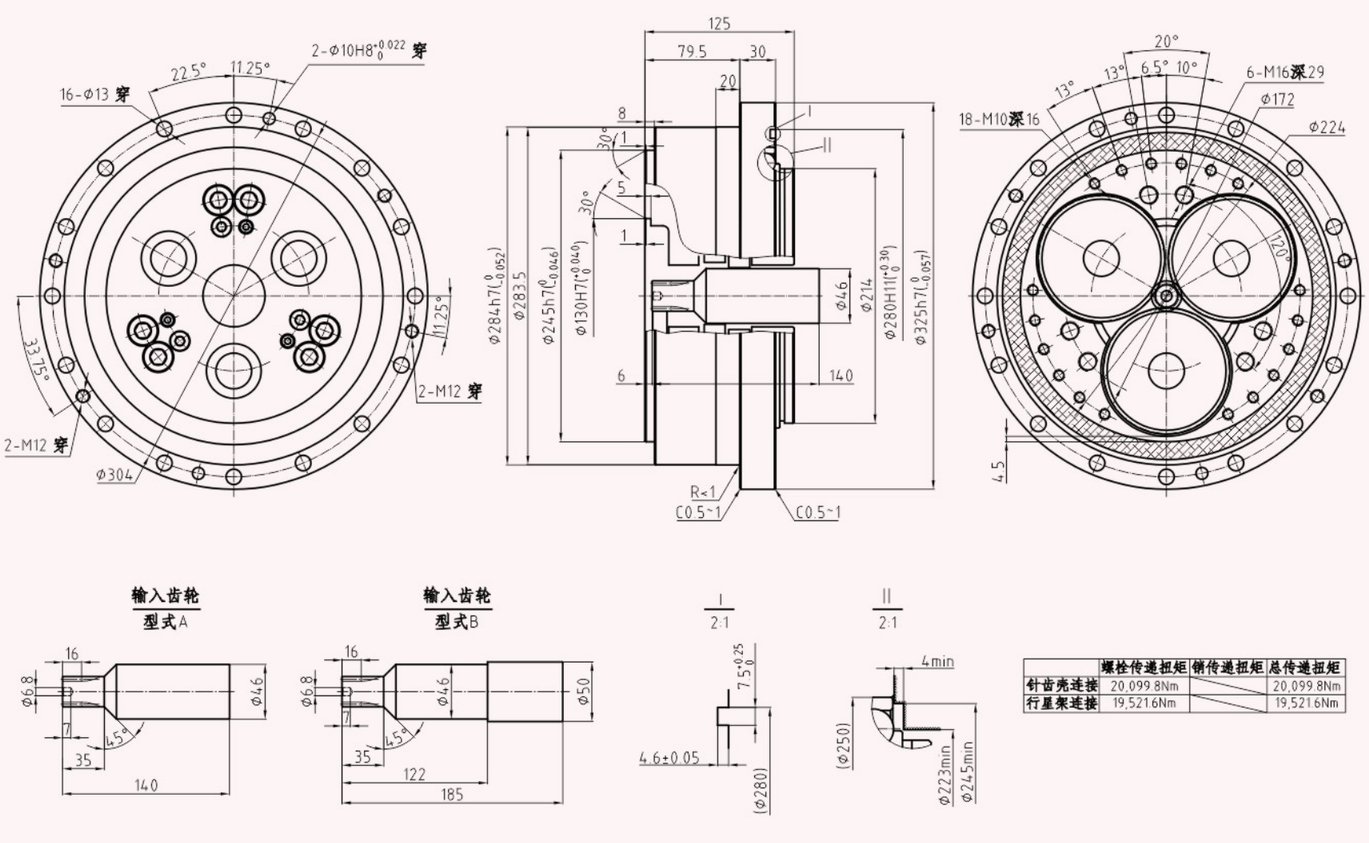
JDRV-110E



JDRV-160E

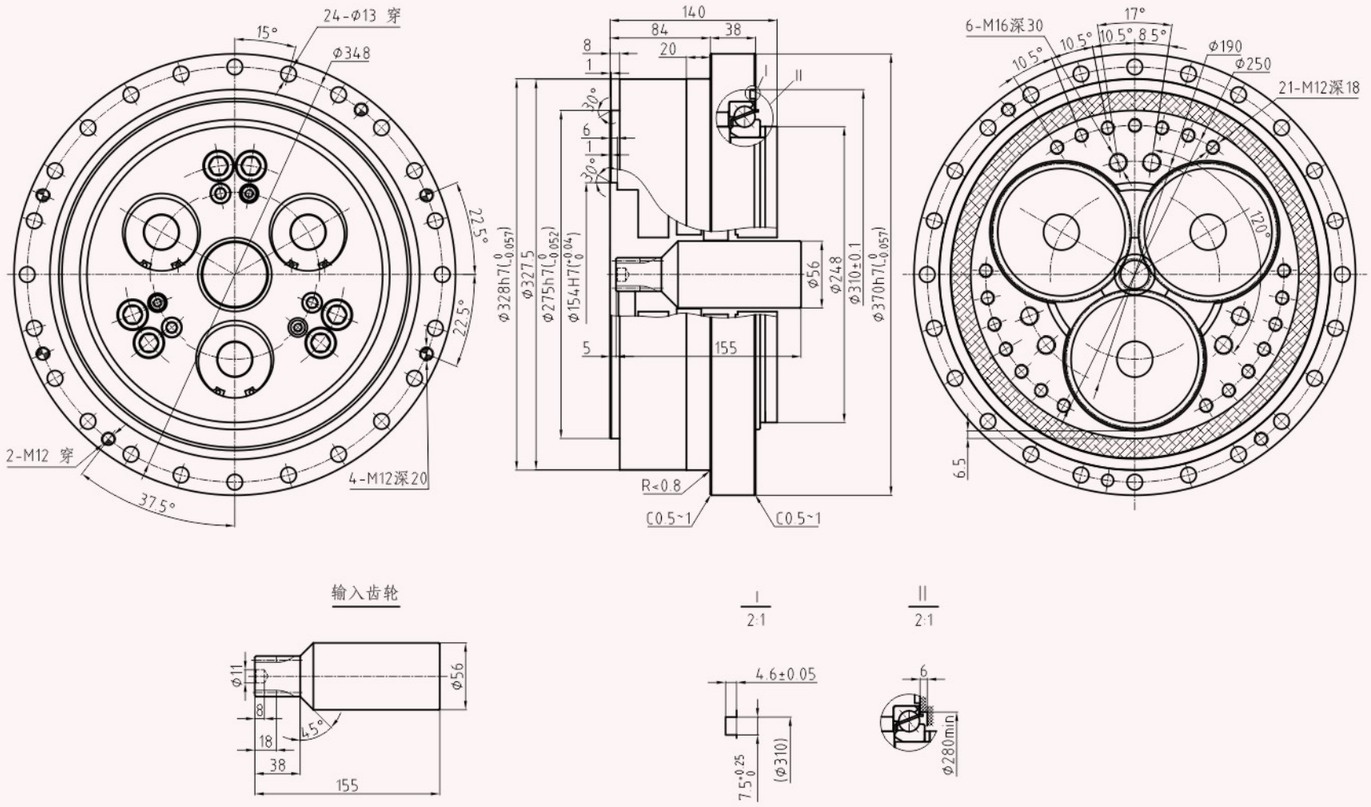


JDRV-320E

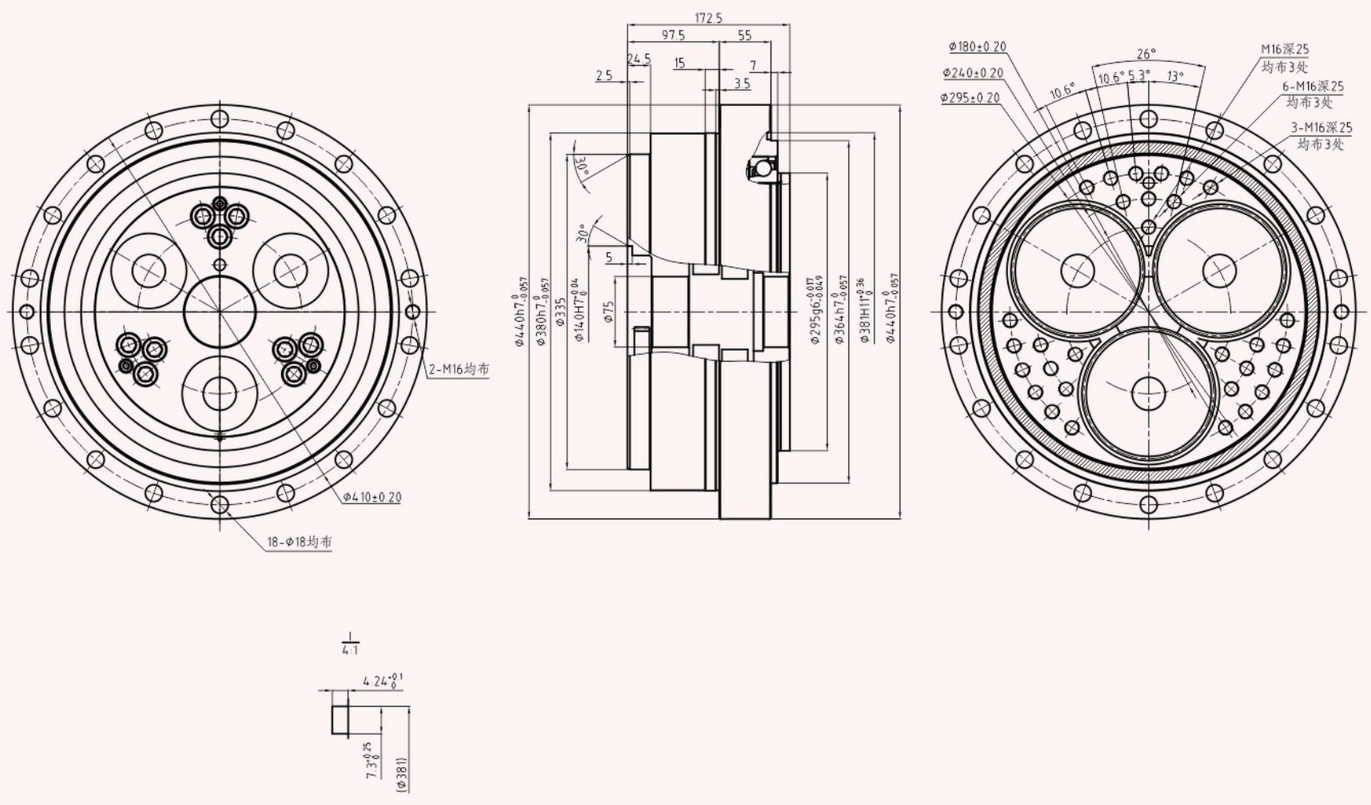


	螺栓传递扭矩	销传递扭矩	总传递扭矩
针齿壳连接	20,099.8Nm		20,099.8Nm
行星架连接	19,521.6Nm		19,521.6Nm

JDRV-450E



JDRV-700F



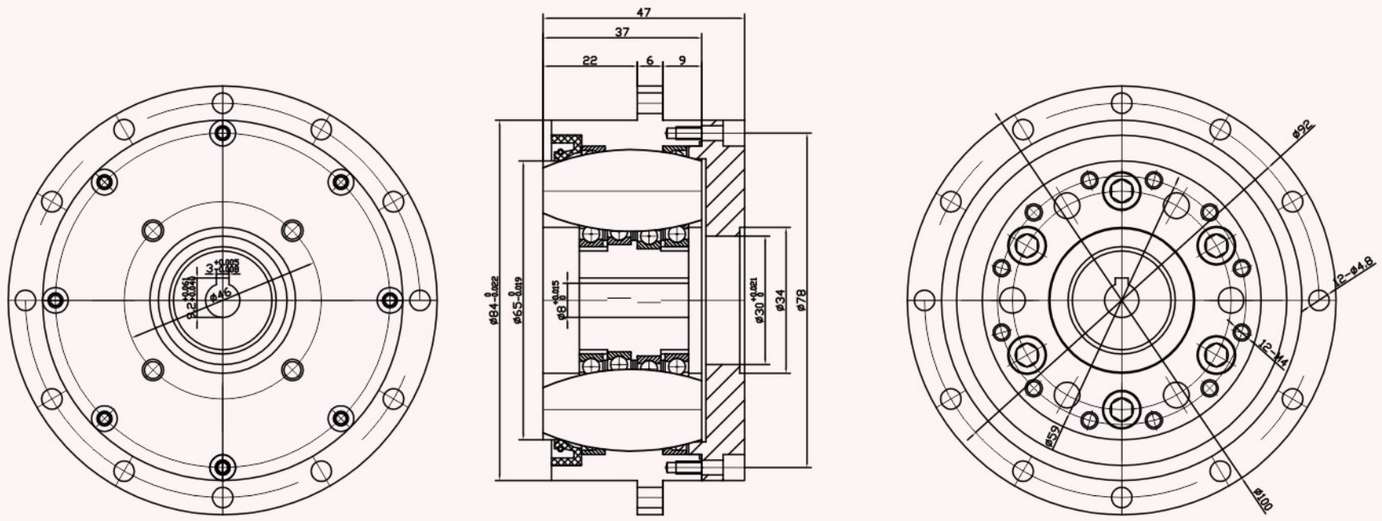
E

一体机 Series

工业机器人关节减速器
Industrial Robot Joint Reducer

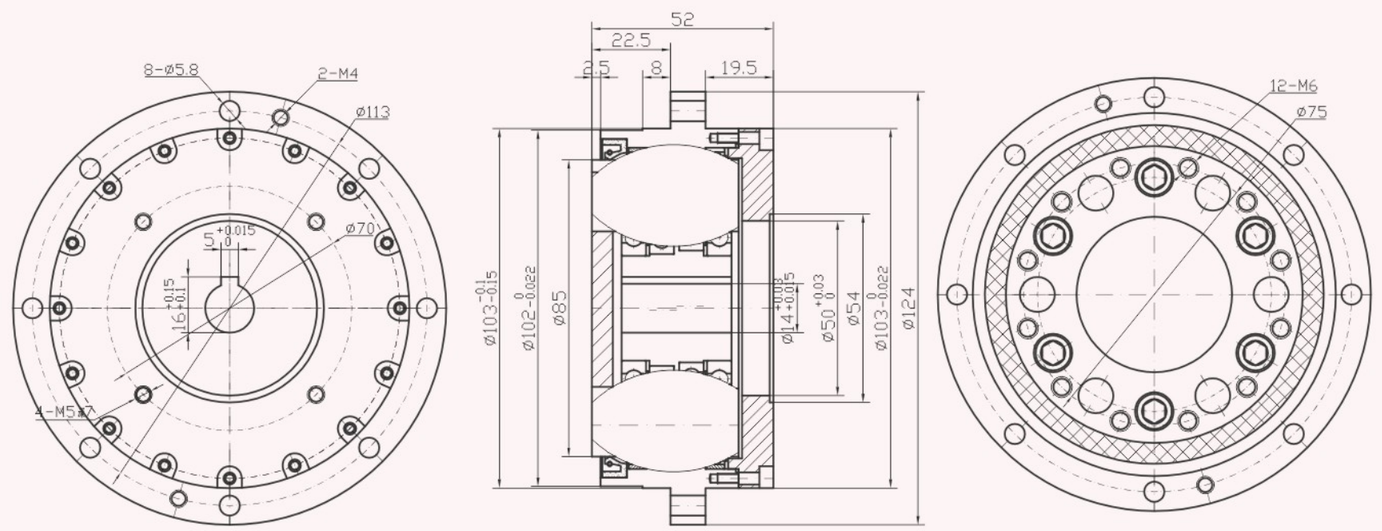


JDRV-4E-33

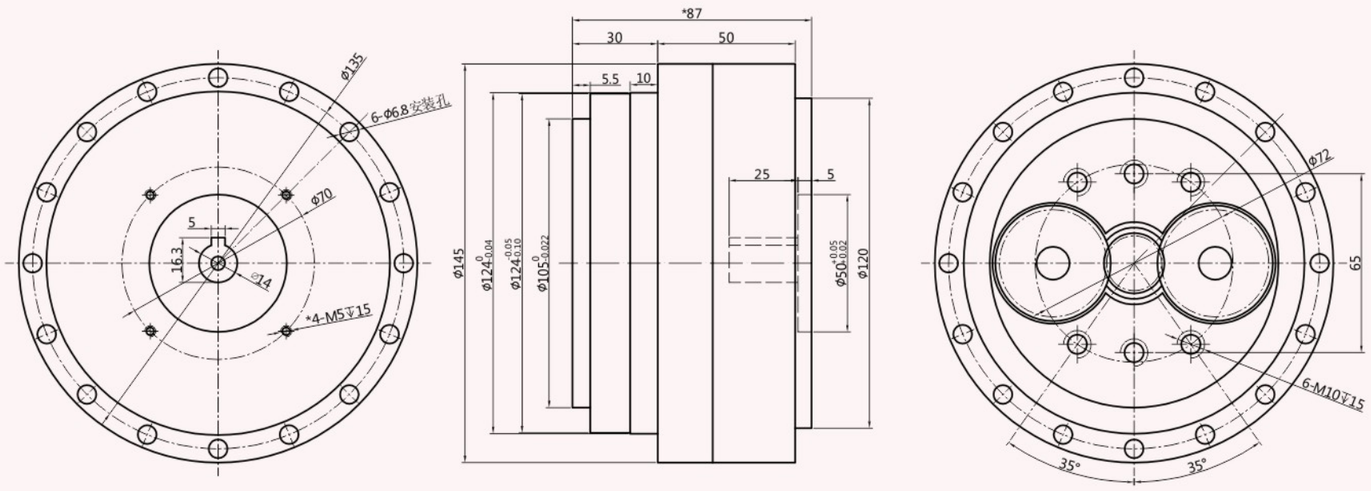


E 系列一体机外形尺寸图 Overall Dimension Drawing of Integrated Machine

JDRV-6E-43

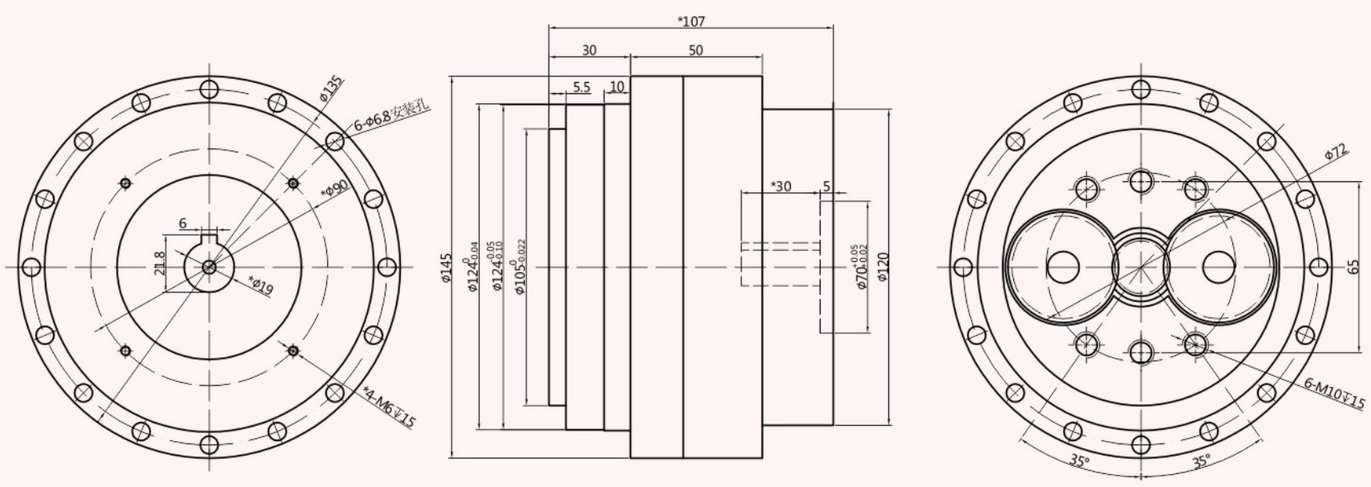


JDRV-20E-14-50



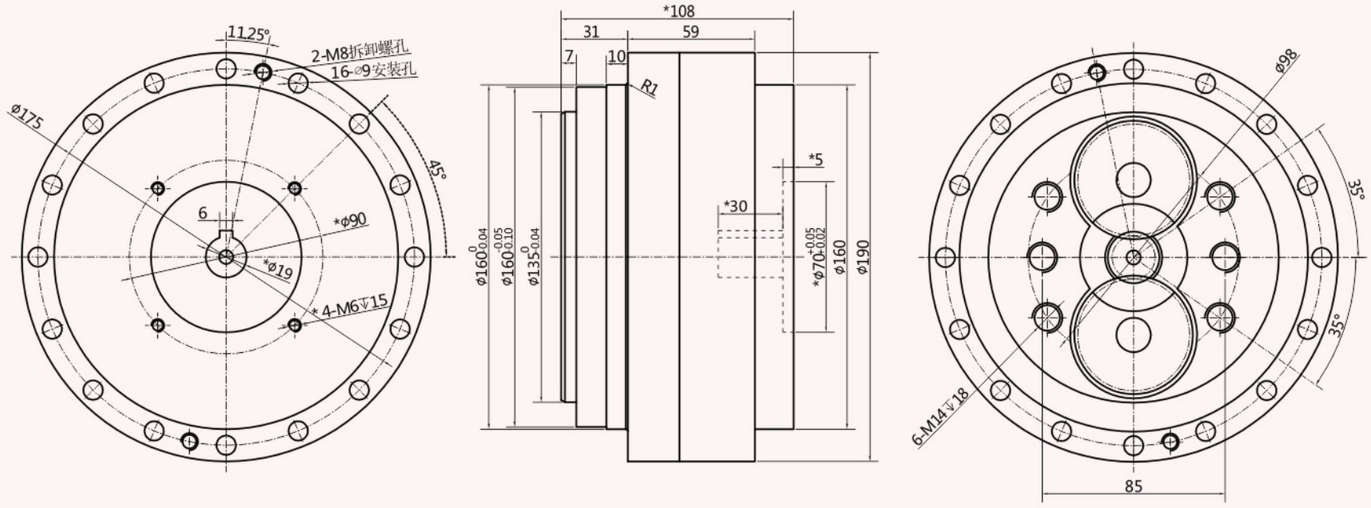
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-20E-19-70



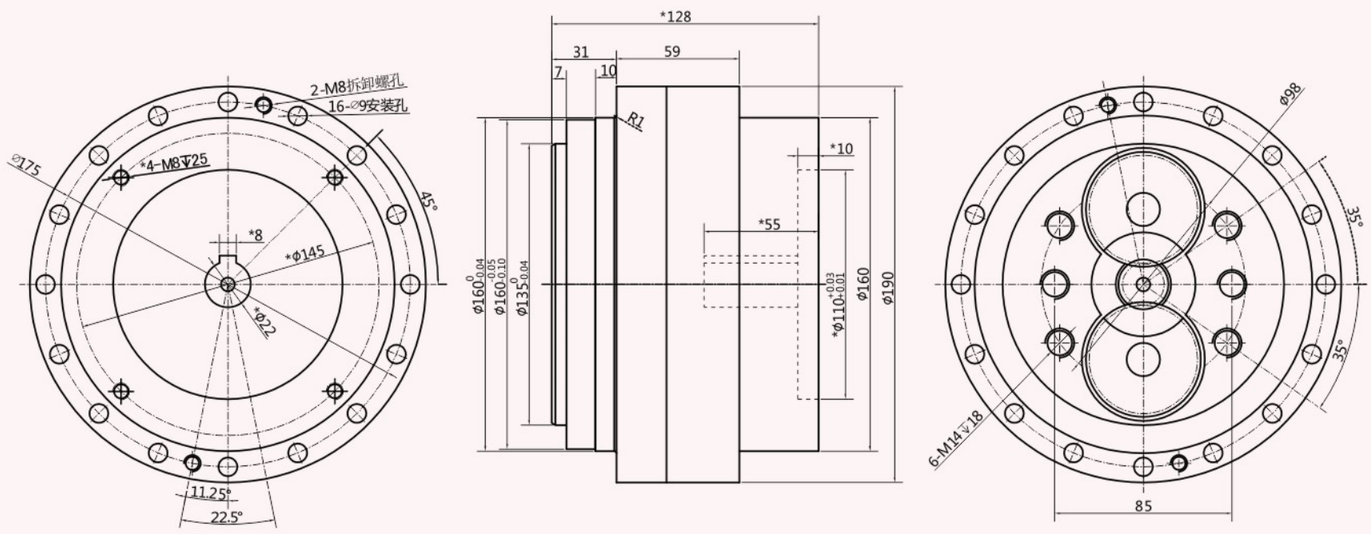
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-40E-19-70



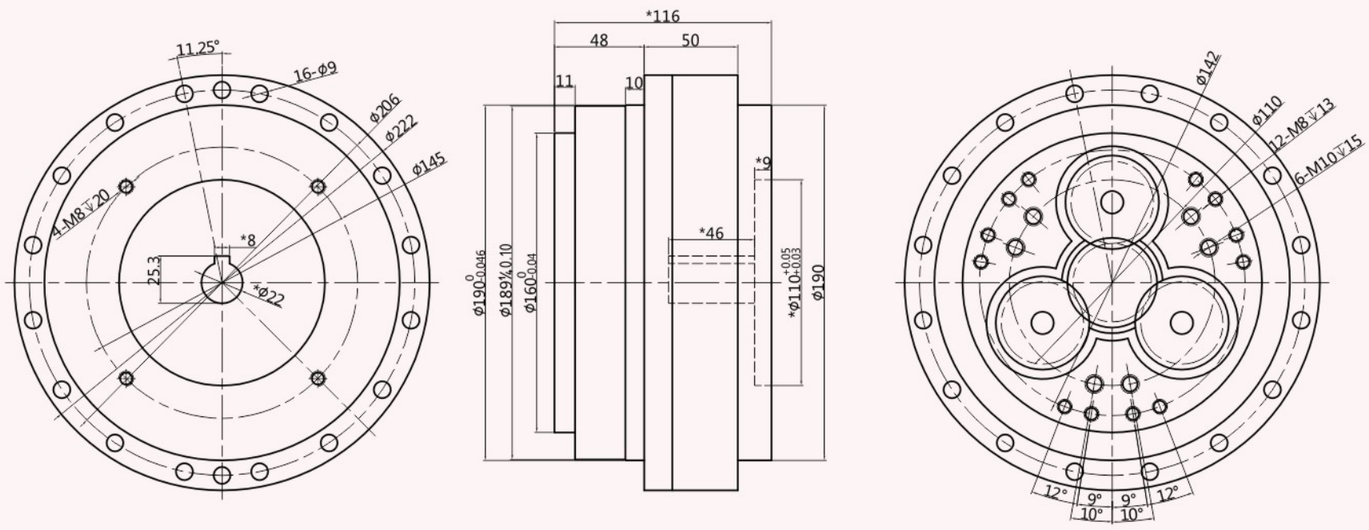
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-40E-22-110

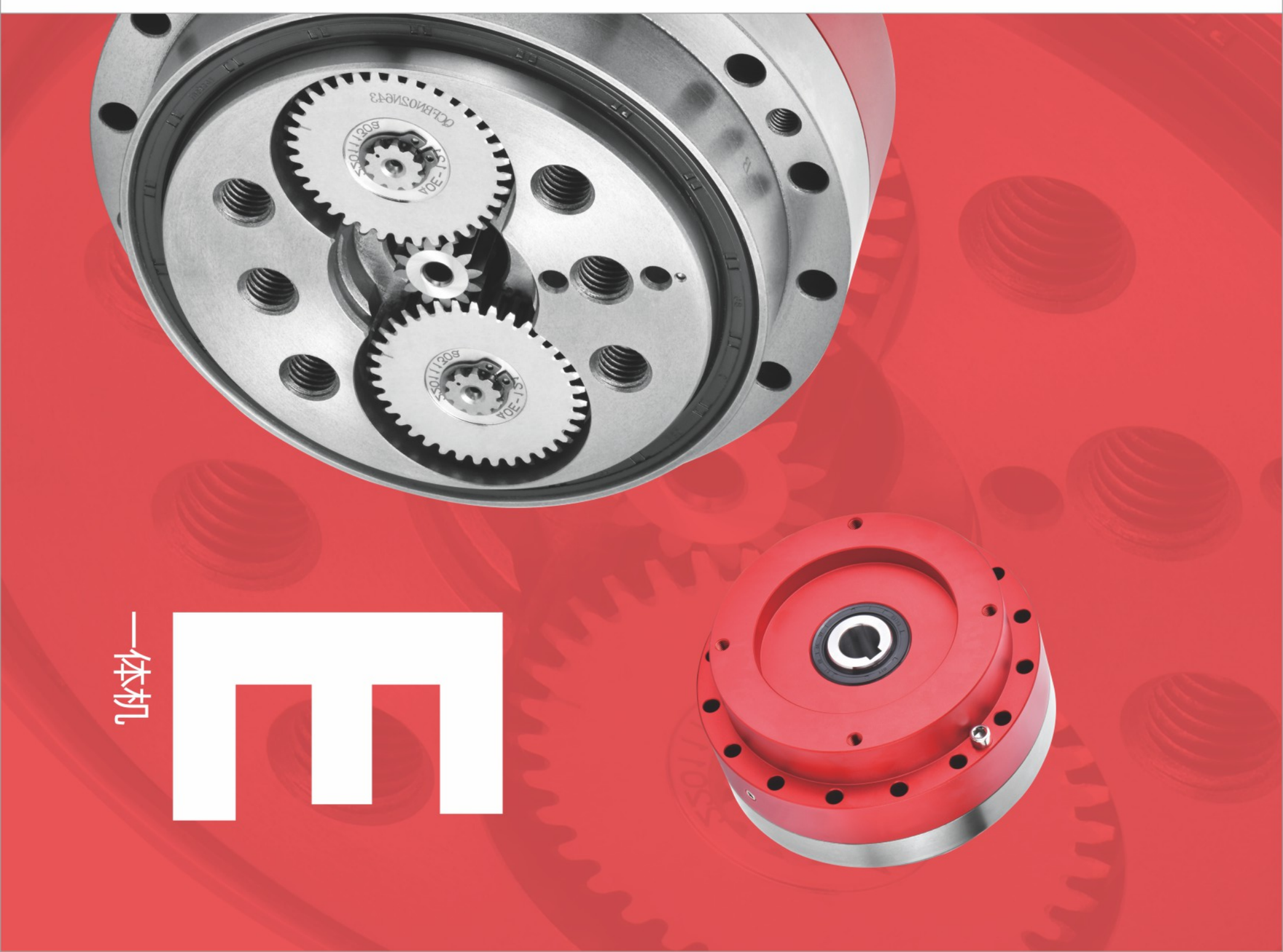


注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

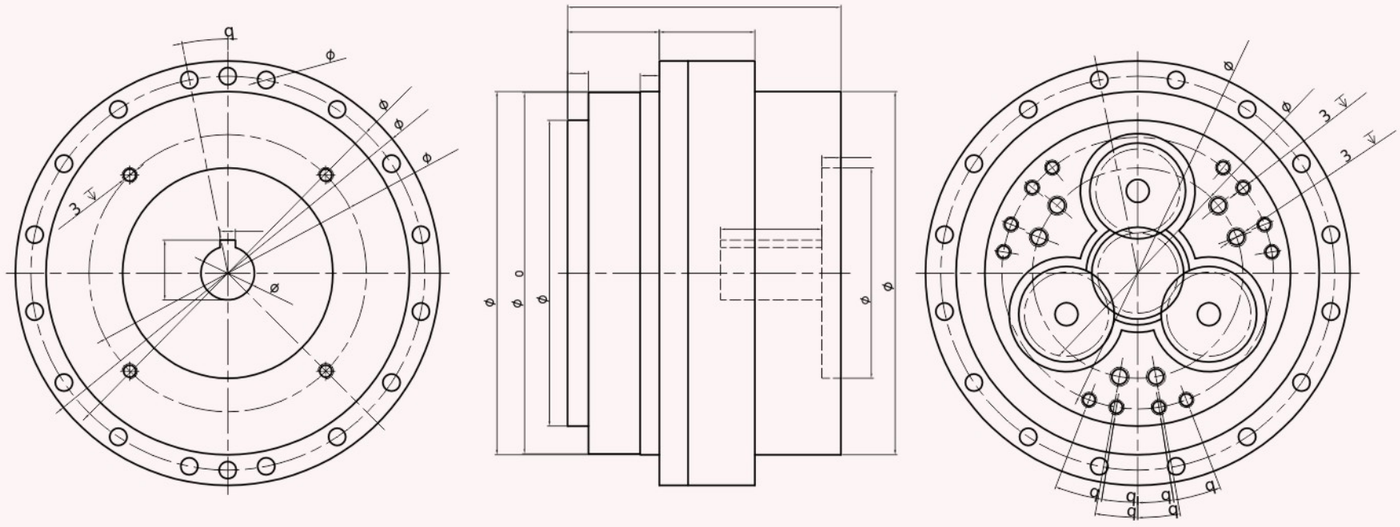
JDRV-80E-22-110



注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

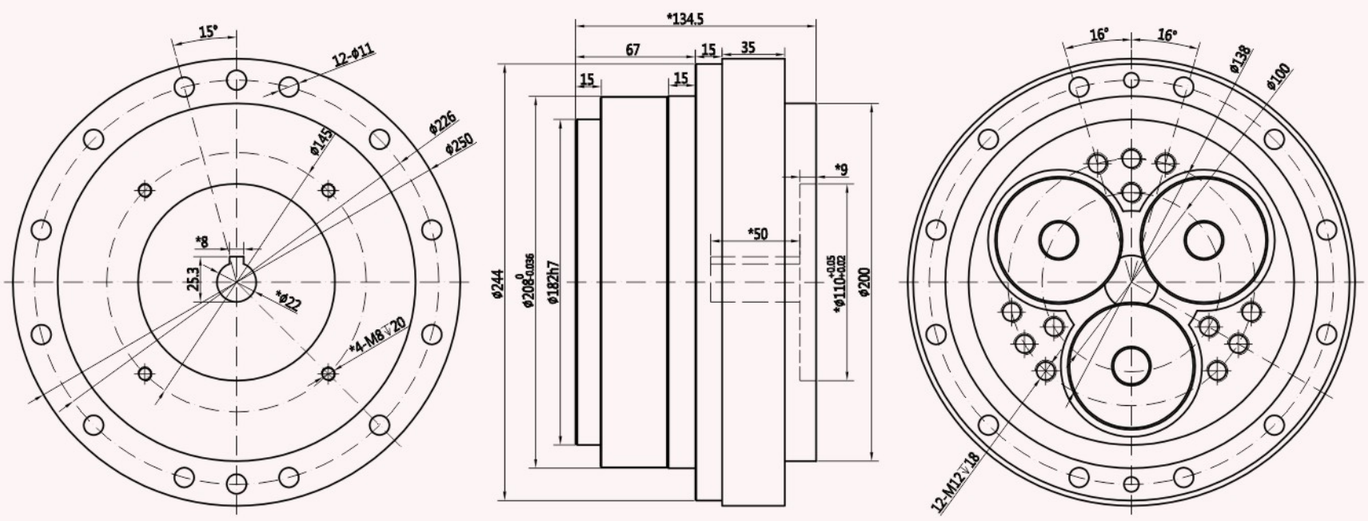


JDRV-80E-28-110



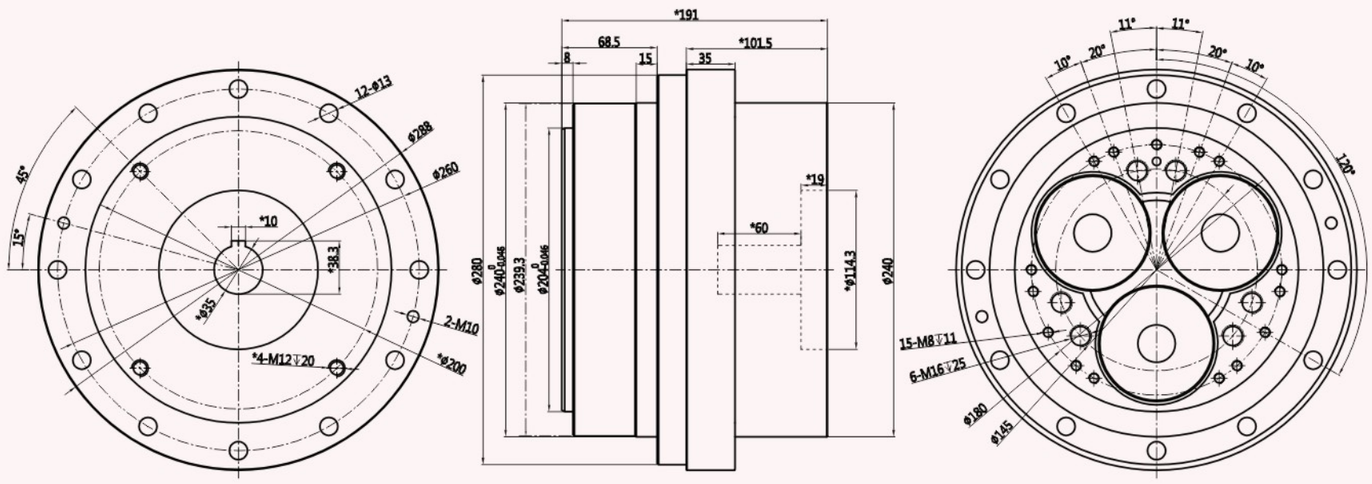
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-110E-22-110



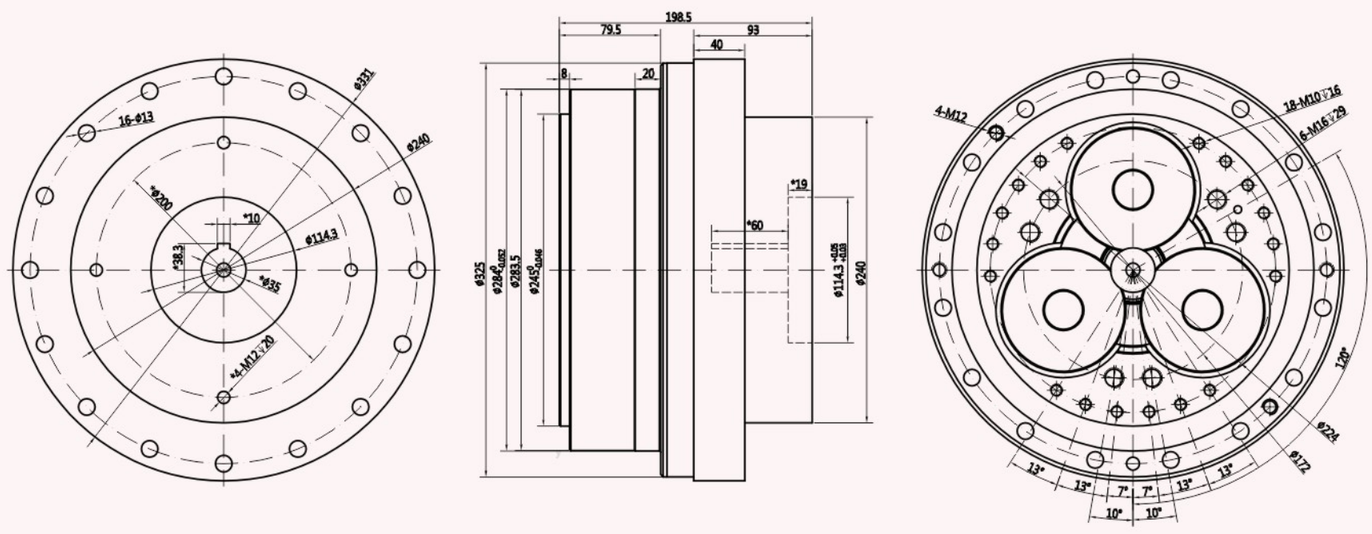
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-160E-35-114.3



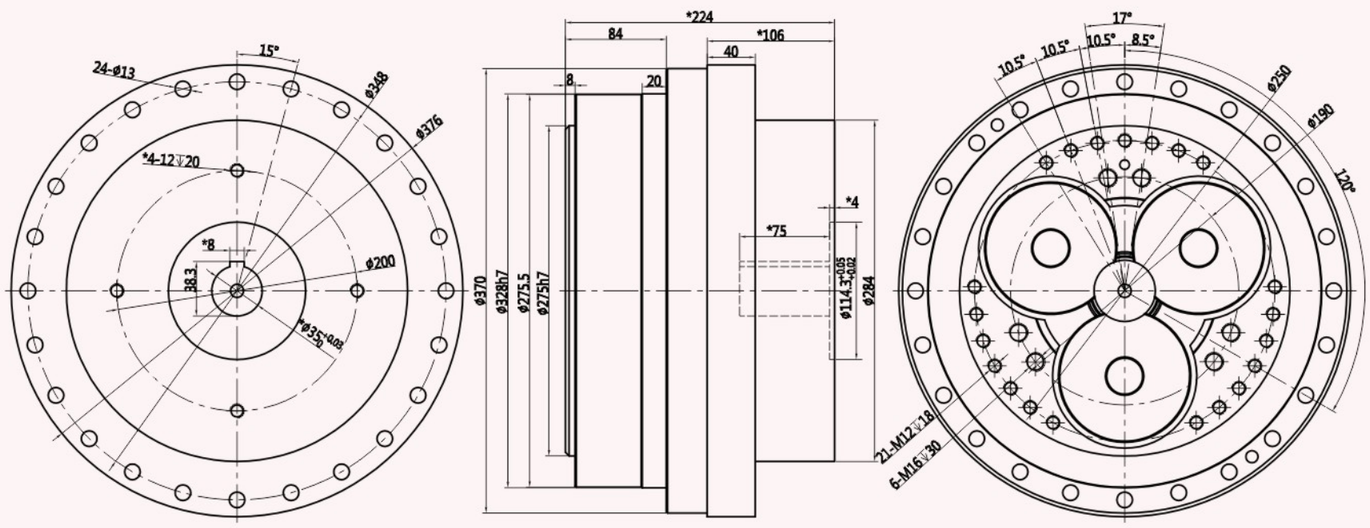
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-320E-35-114.3



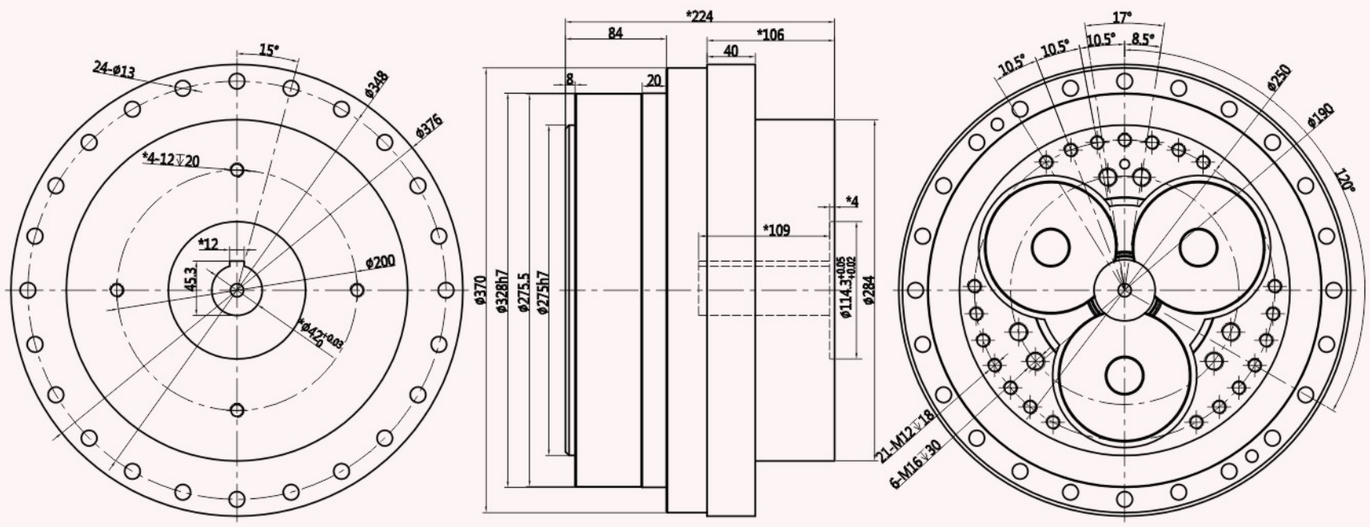
注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-450E-35-114.3



注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

JDRV-450E-42-114.3



注：带*的地方会根据马达轴径的长短发生变动，定货前请提供所使用的马达详细尺寸图。

C Series

工业机器人关节减速器

Industrial Robot Joint Reducer

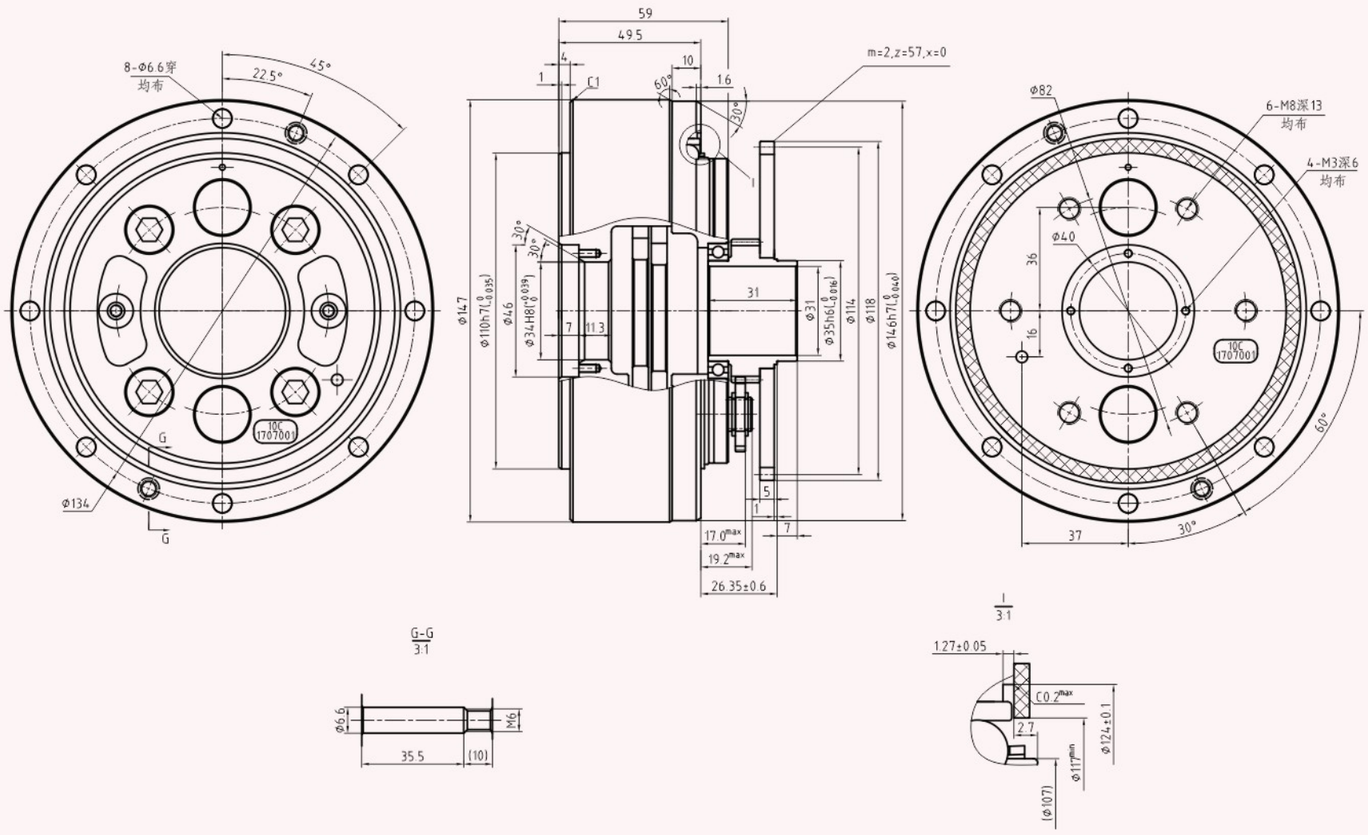


C 系列技术参数 Technical Parameter

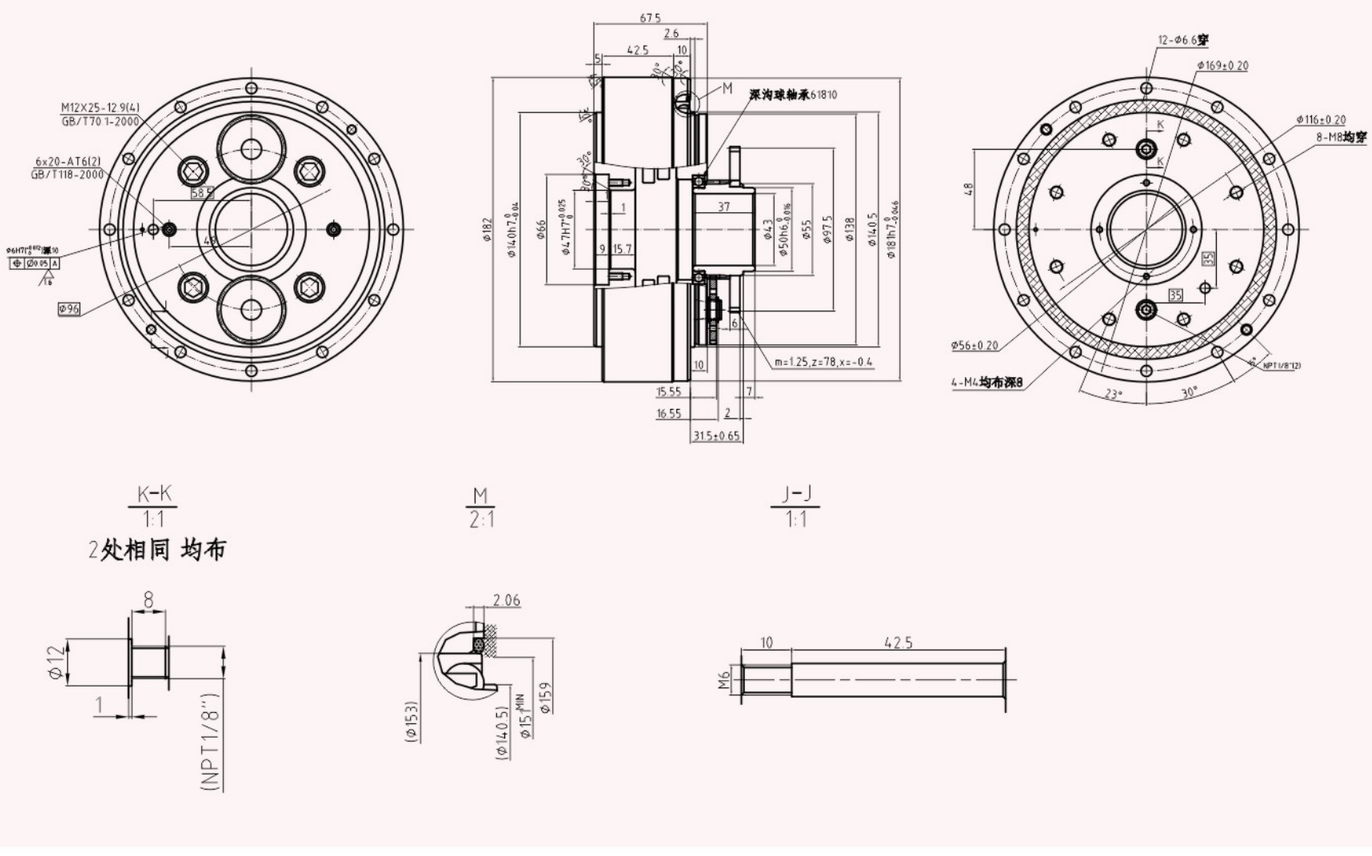
规格 Size	减速比 Reduction ratio	额定输出扭矩 Rated output torque	加速和制动扭矩 Acceleration and braking torque	瞬时最大允许转矩 Instantaneous maximum allowable torque	额定输入速度 Rated input speed	工作周期内的有效速度 Effective speed during the work cycle	可允许的最大输入速度 Maximum allowable input speed	倾斜钢度 Inclined stiffness	扭转钢度 Torsional stiffness	无负载时启动扭矩平均值 Average starting torque without load	最大无效行程 Maximum invalid travel	扭转传输中角度偏移量 Angular offset in torsional transmission	间隙 Gap	最大倾斜力矩 Maximum tilting moment	额定径向力 Rated radial force	额定轴向推力 Rated axial thrust	惯性弯矩 Inertial bending moment ($I=G^2D/4$) 输入惯性 Kg-m²	重量 Weight
		NM kgf-m	NM kgf-m	NM kgf-m	NR (rpm)	nef (rpm)	nmf (rpm)	Nm/arcmin kgf-m/arcmin	Nm/arcmin kgf-m/arcmin	nm	LOST motim (arc,min)	ATE (arcsec)	Back assh (arcsec)	NM kgf-m	N/M	N	($I=10^{*}$) Kg-m²	KG
RD-10C	27	98 (10)	245 (25)	490 (50)	2000	3000	4000	421 (43)	47 (4.8)	6.18	< 1.0	50	< 1.0	1372 (140)	686	5880	$1.4x10^{-6}$	4.5
RD-27C	36.57	295 (30)	736 (75)	1472 (150)	2000	3000	4000	1068 (109)	147 (15)	0.25	< 1.0	50	< 1.0	1960 (200)	980	8820	$0.75x1^{0-4}$	8.5
RD-50C	32.54	490 (50)	1125 (125)	2450 (250)	2000	2500	3500	1960 (200)	255 (26)	0.7	< 1.0	50	< 1.0	3528 (360)	1764	11760	$1.9x10^{-4}$	15
RD-100C	36.75	1029 (105)	2570 (262)	4900 (500)	2000	2500	3500	2813 (287)	510 (52)	1	< 1.0	50	< 1.0	4900 (500)	2450	13720	$0.5x10^{-3}$	18
RD-200C	34.86	1961 (200)	4900 (500)	9800 (1000)	2000	2500	3500	9800 (1000)	980 (100)	1.9	< 1.0	50	< 1.0	17640 (1800)	8820	19600	$1x10^{-2}$	55
RD-320C	35.61	3136 (325)	7840 (800)	15680 (1600)	1500	2000	3000	12740 (1300)	1960 (200)	2.2	< 1.0	50	< 1.0	39200 (4000)	20580	29400	$0.7x10^{-2}$	78
RD-500C	37.34	4900 (500)	12250 (1250)	24500 (2500)	1500	2000	3000	245000 (2500)	3430 (350)	2.6	< 1.0	50	< 1.0	78400 (8000)	34300	39200	$1.1x10^{-2}$	150

* 需要上述速比之外的减速比时，请洽询本公司 * When you need a reduction ratio other than the above, please contact our company

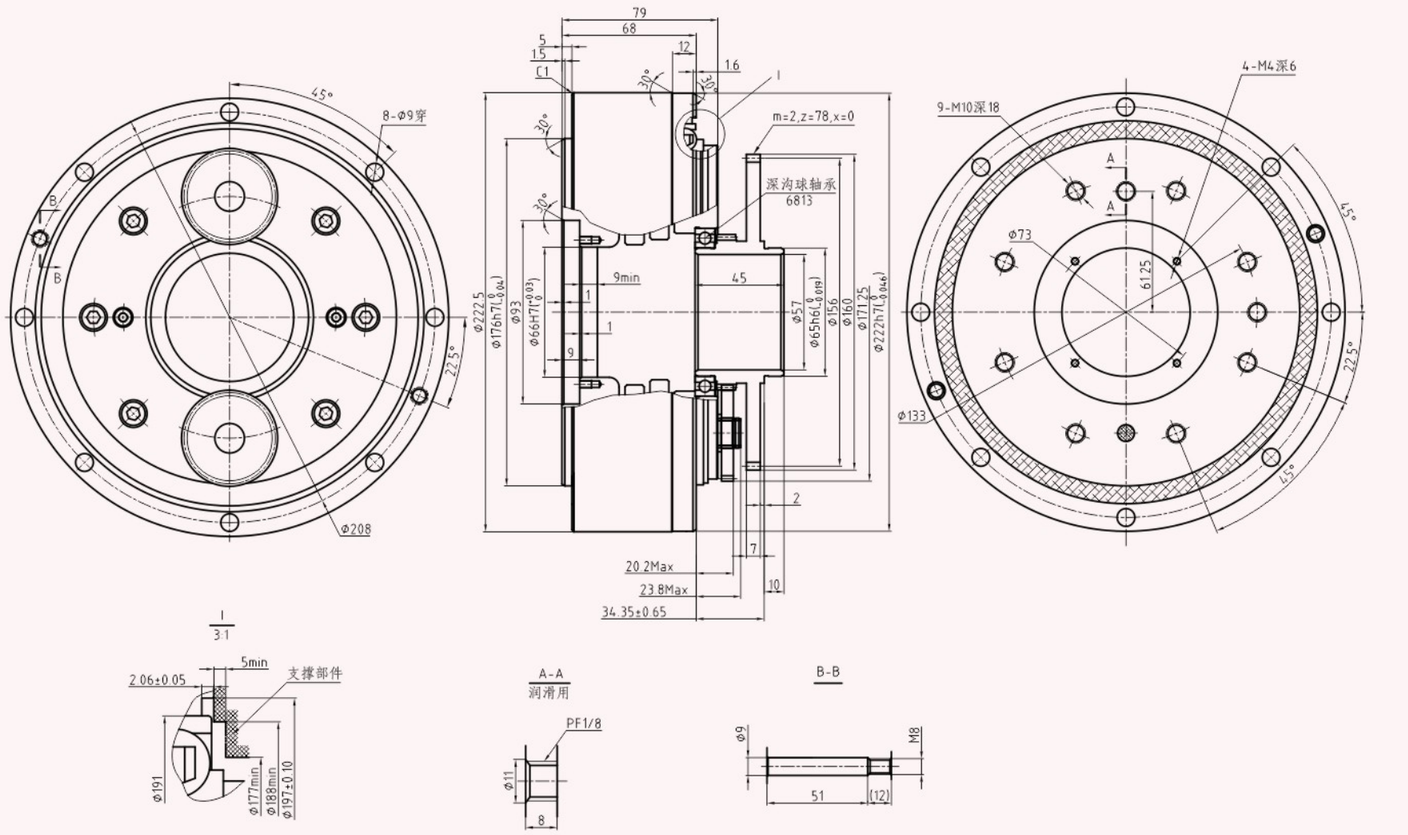
JDRV-10C



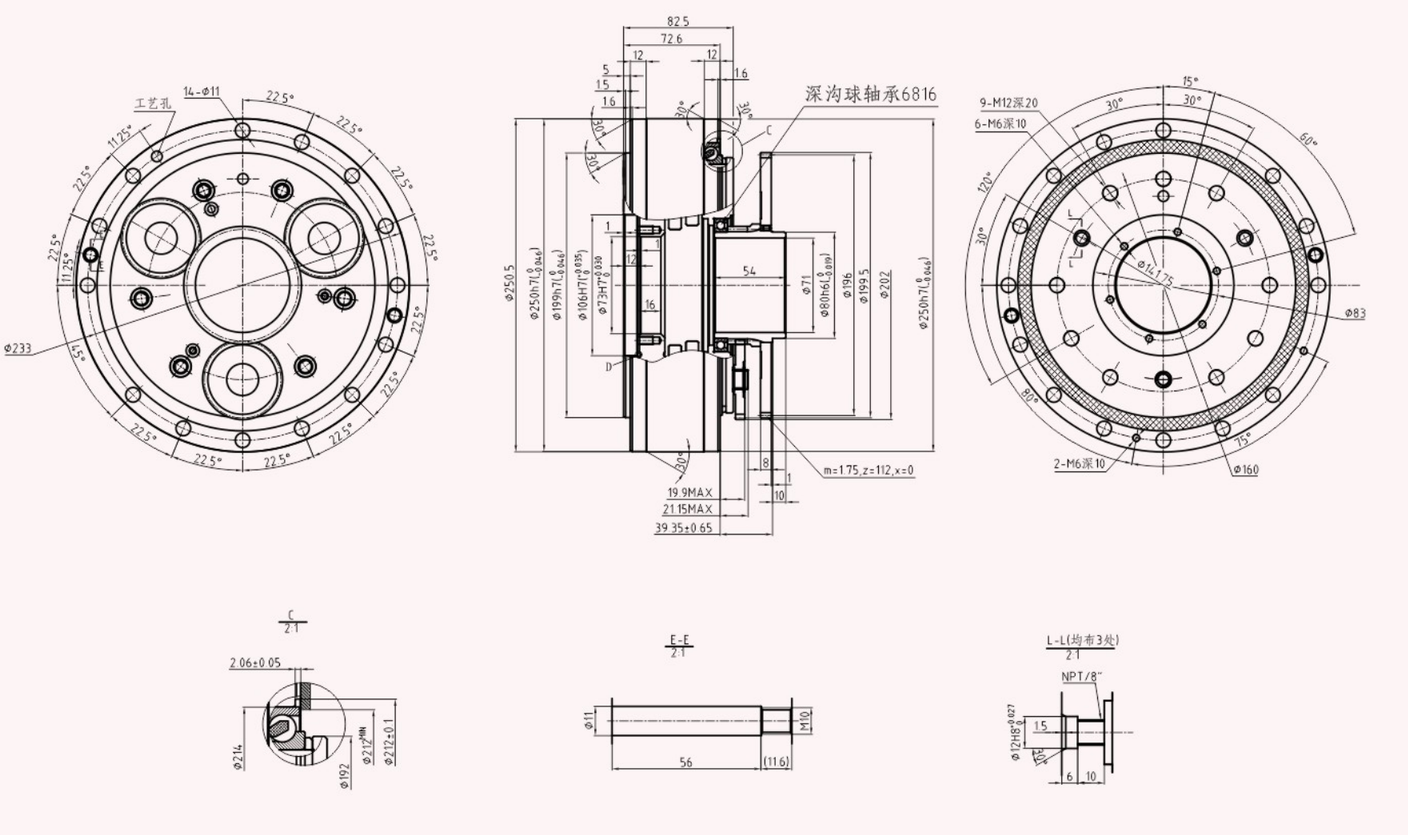
JDRV-27C

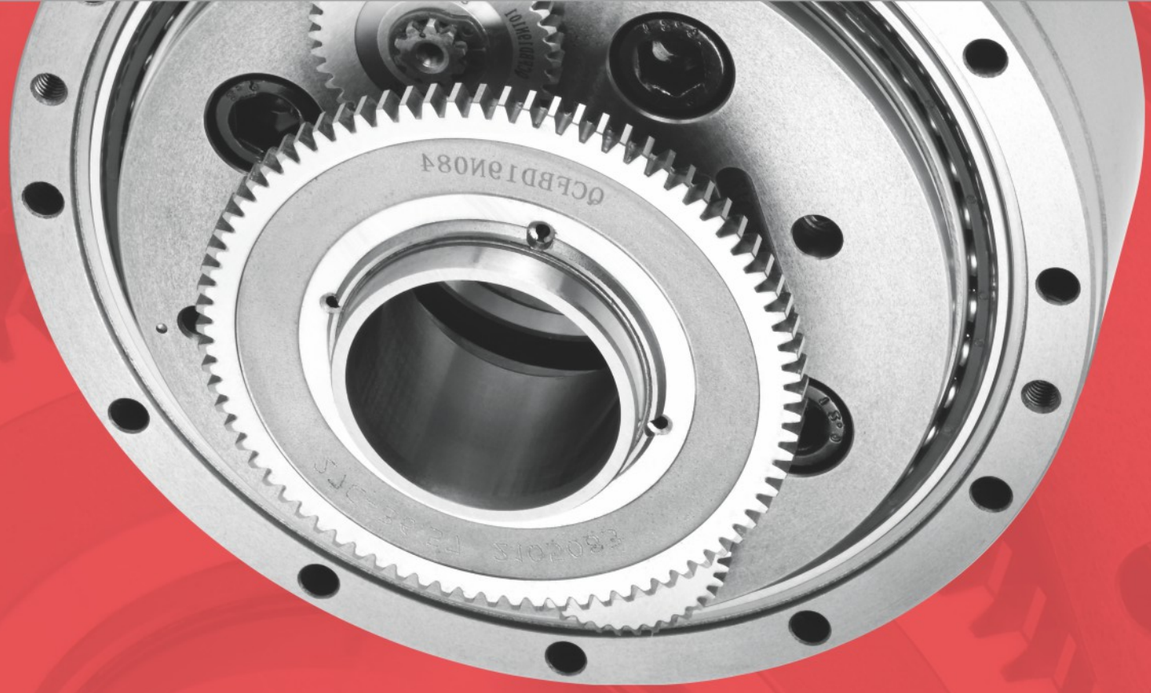


JDRV-50C



JDRV-100C



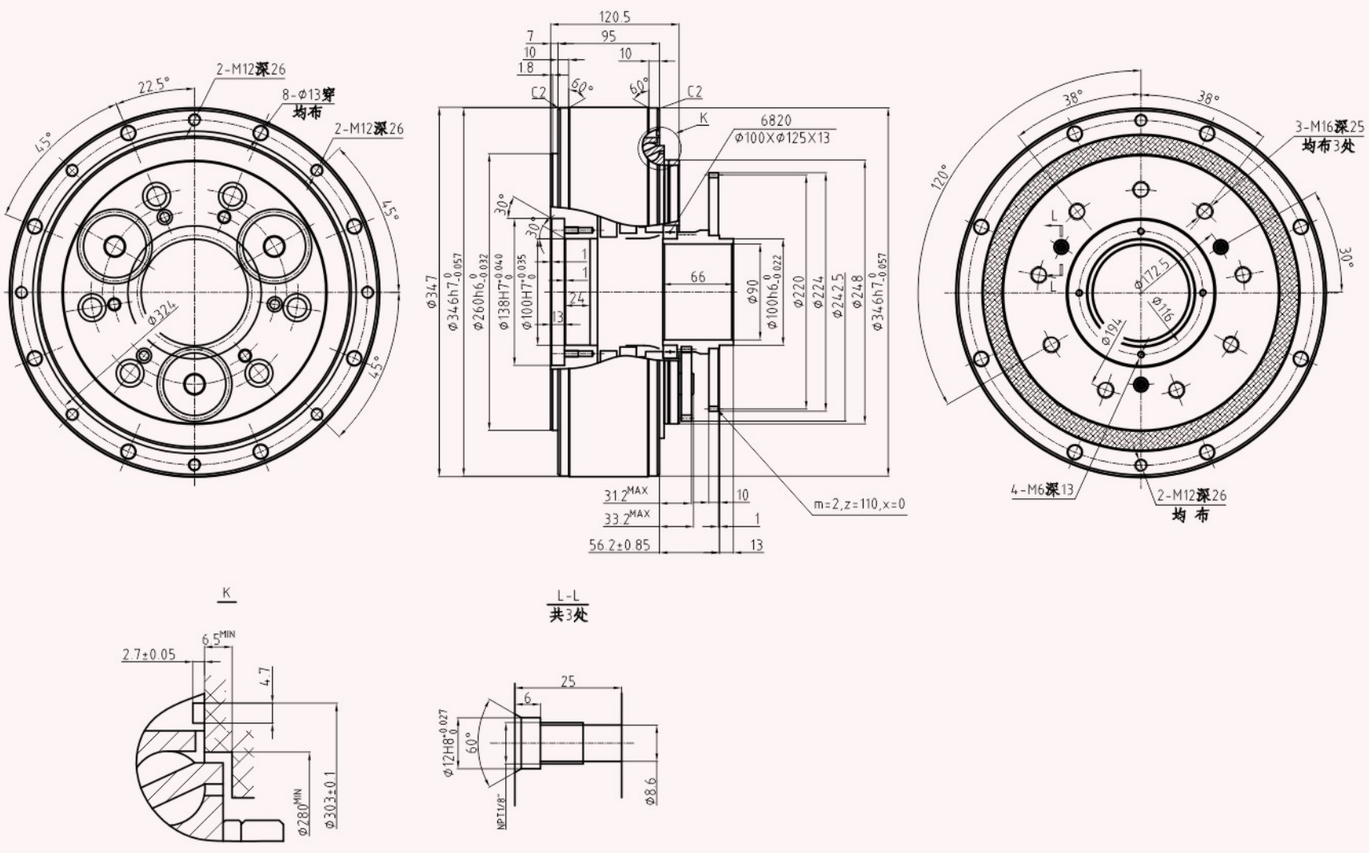




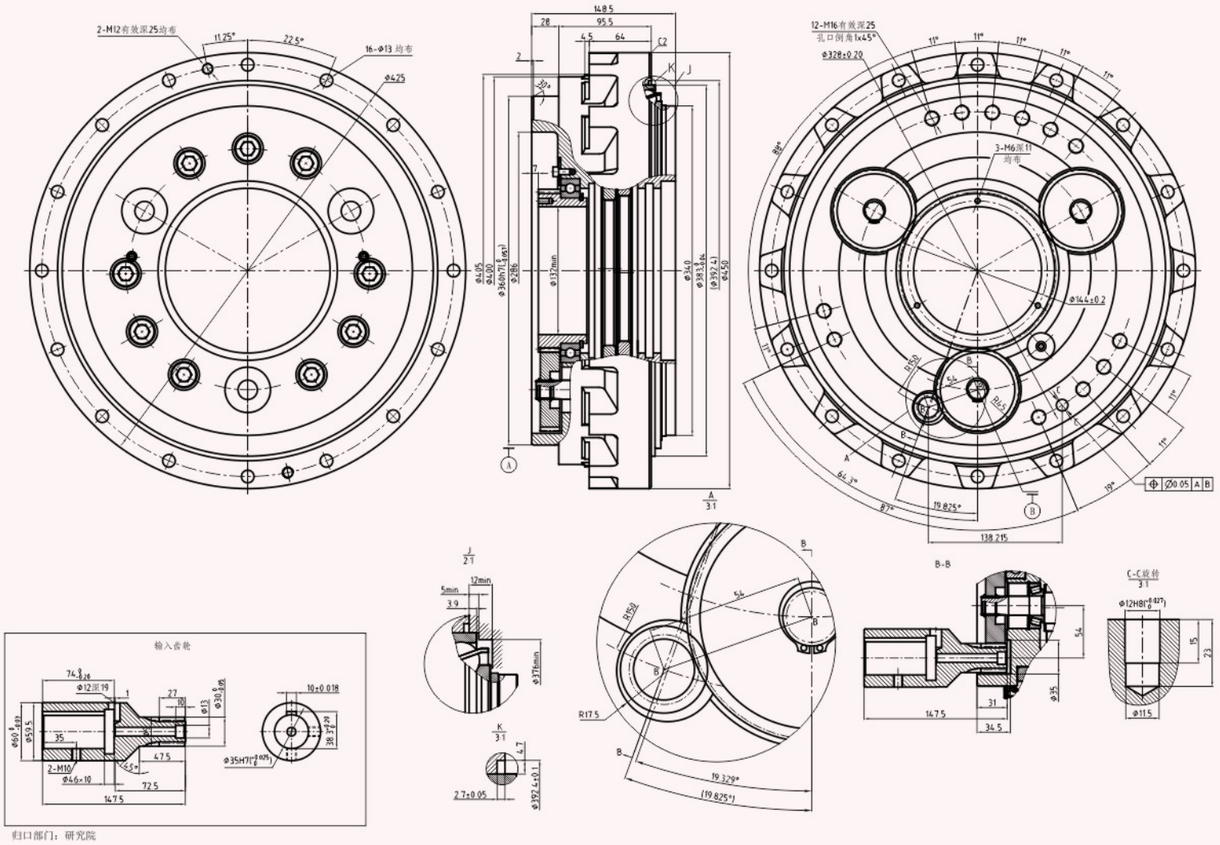
C

C 系列外形尺寸图 Outline Dimensional Drawing

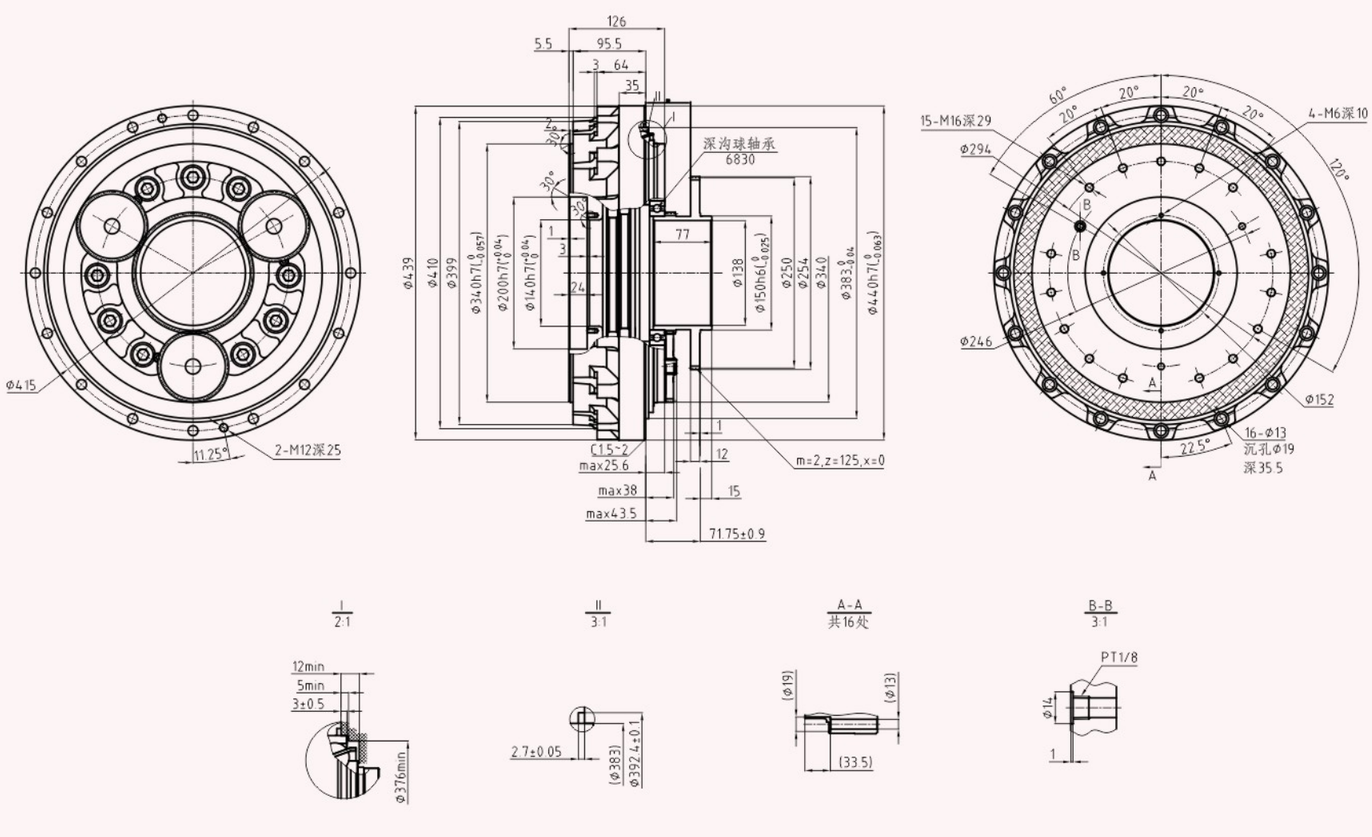
JDRV-200C



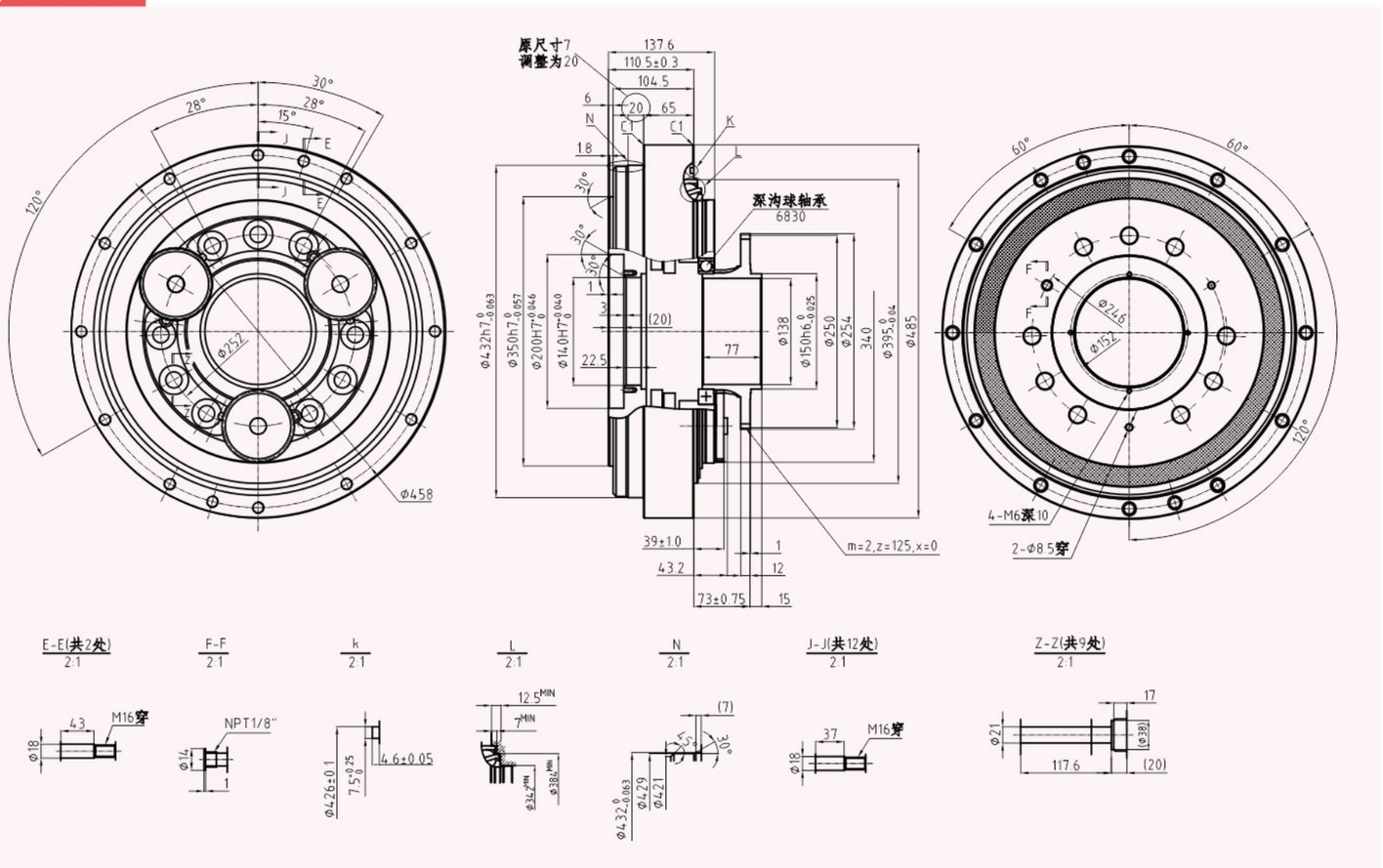
JDRV-320CA-i210



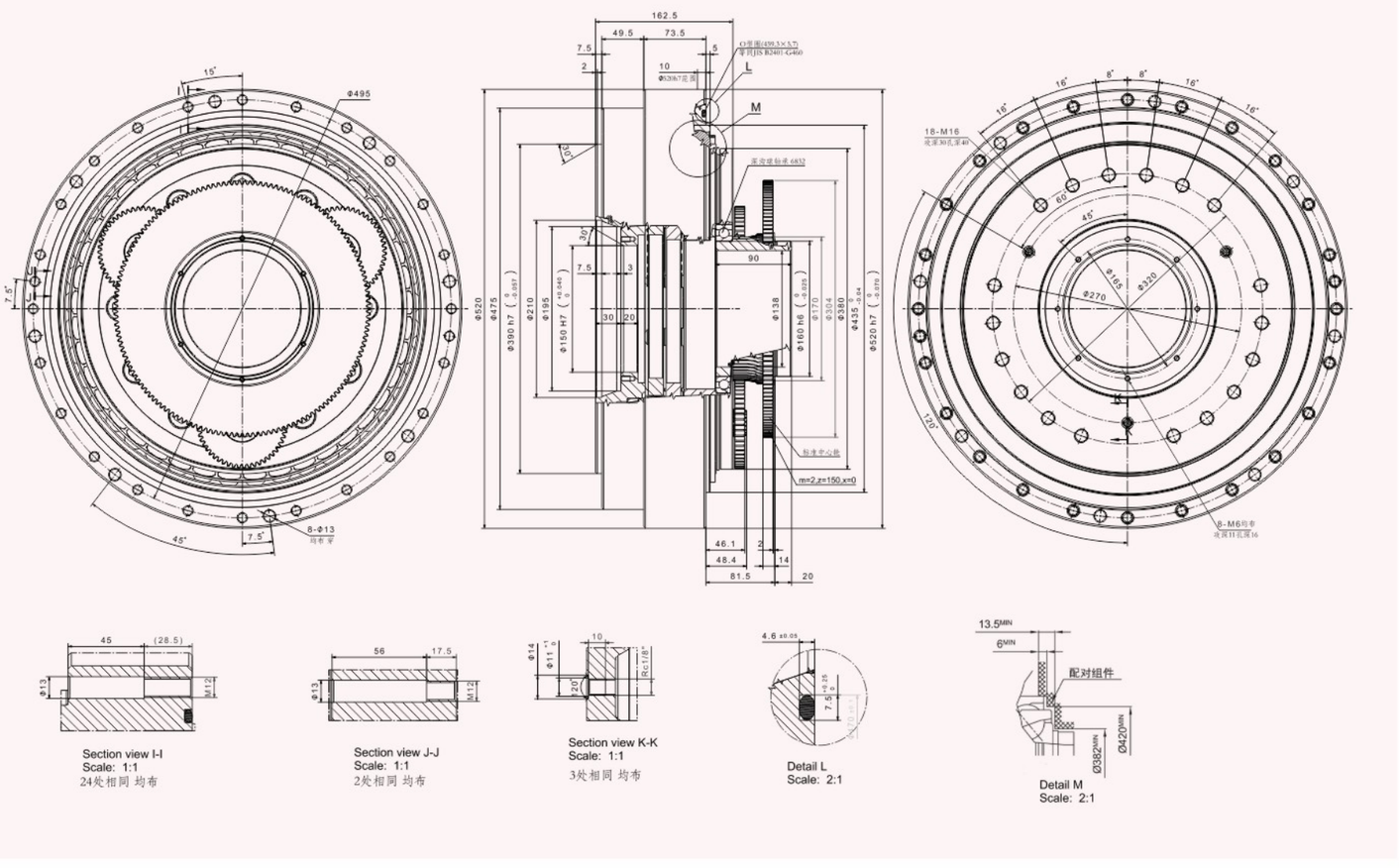
JDRV-320C



JDRV-400C



JDRV-500C



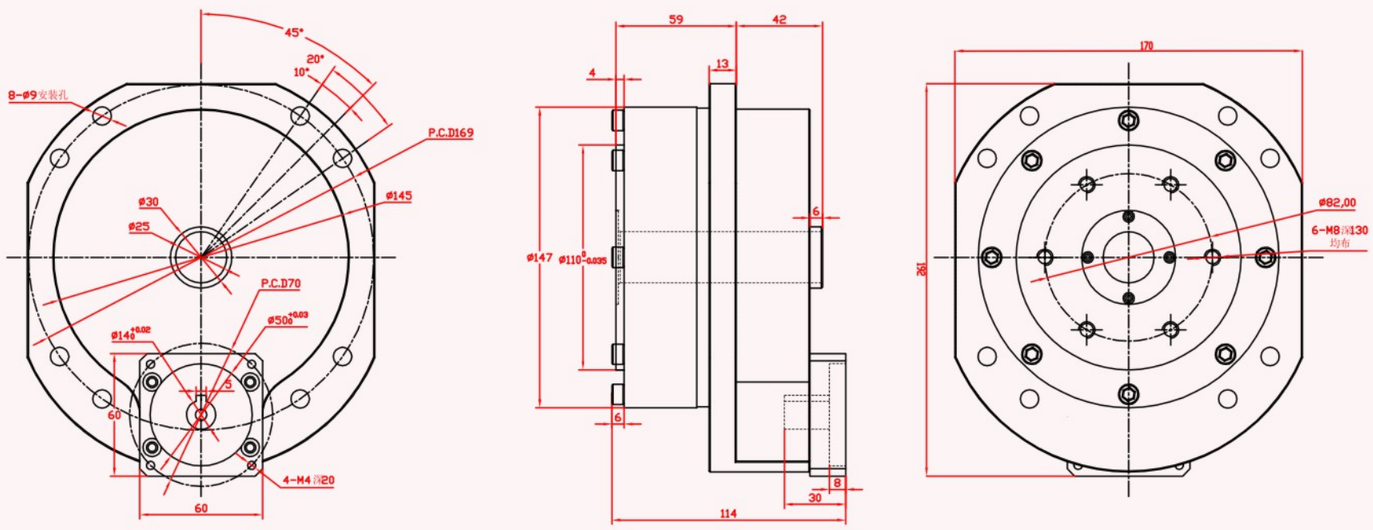
C

一体机 Series

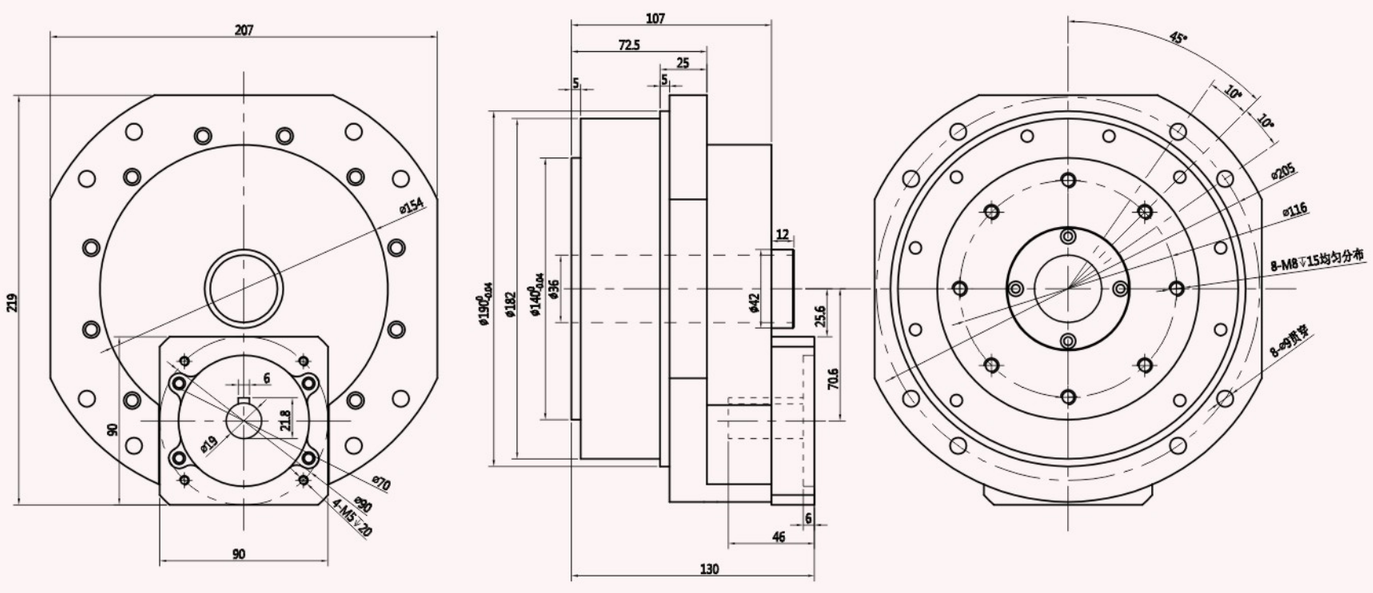
工业机器人关节减速器
Industrial Robot Joint Reducer



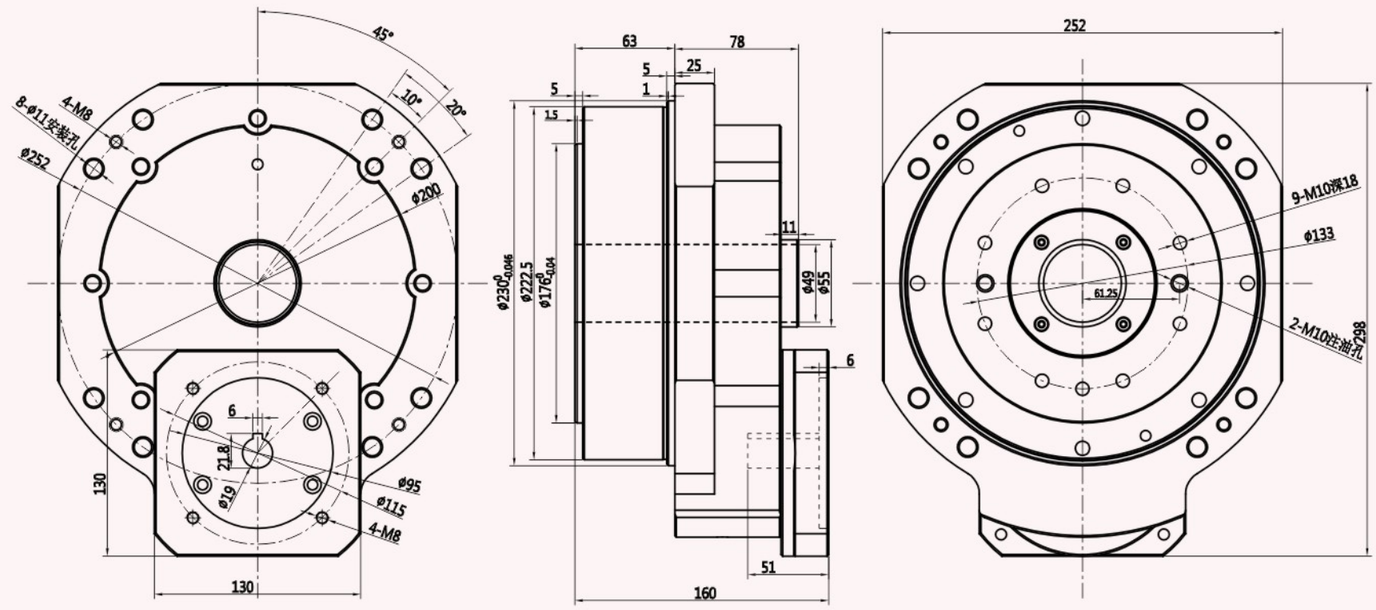
JDRD-10C



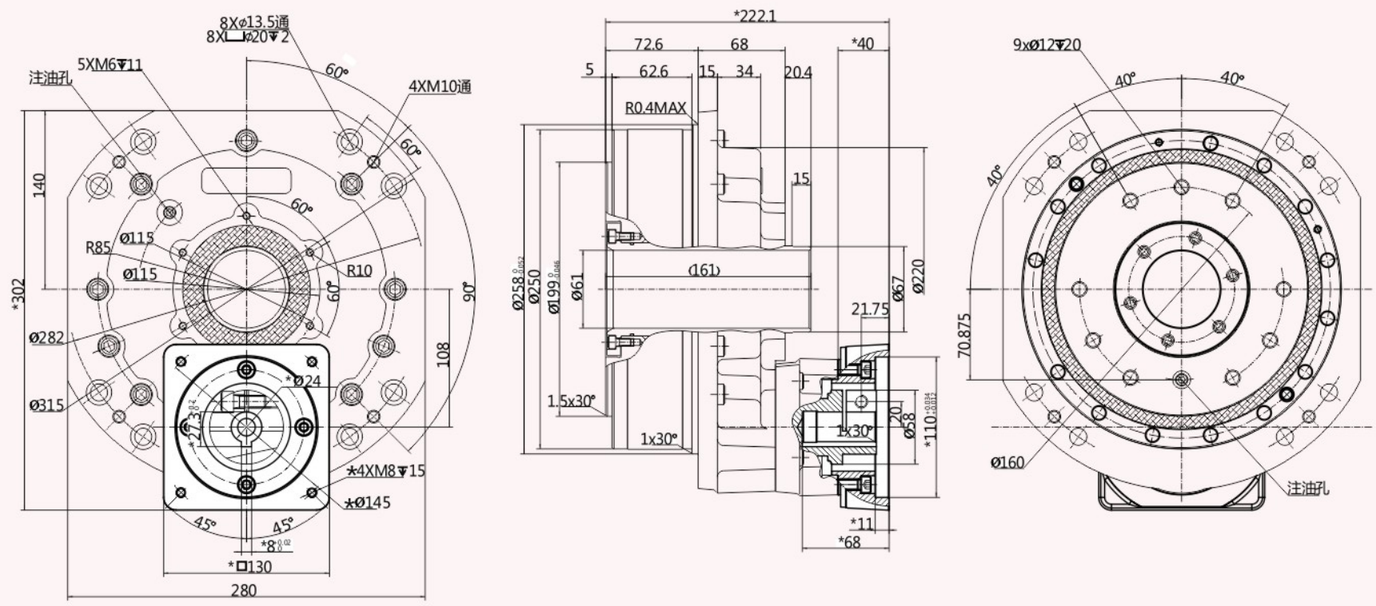
JDRD-27C



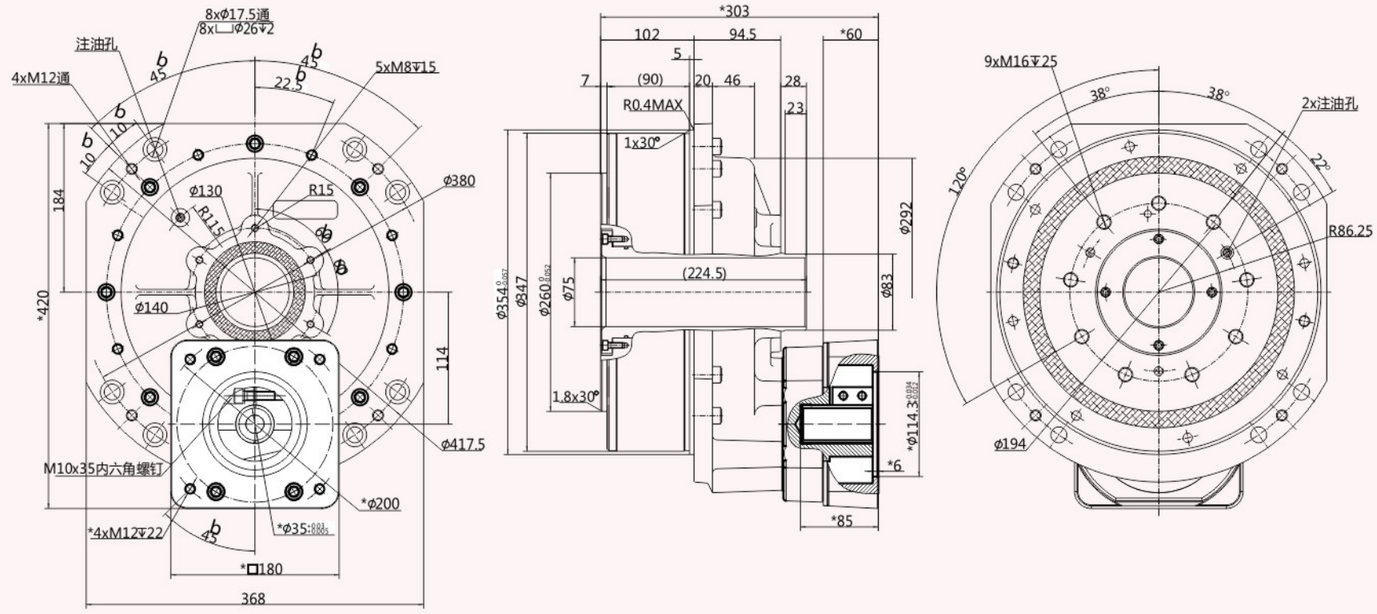
JDRD-50C



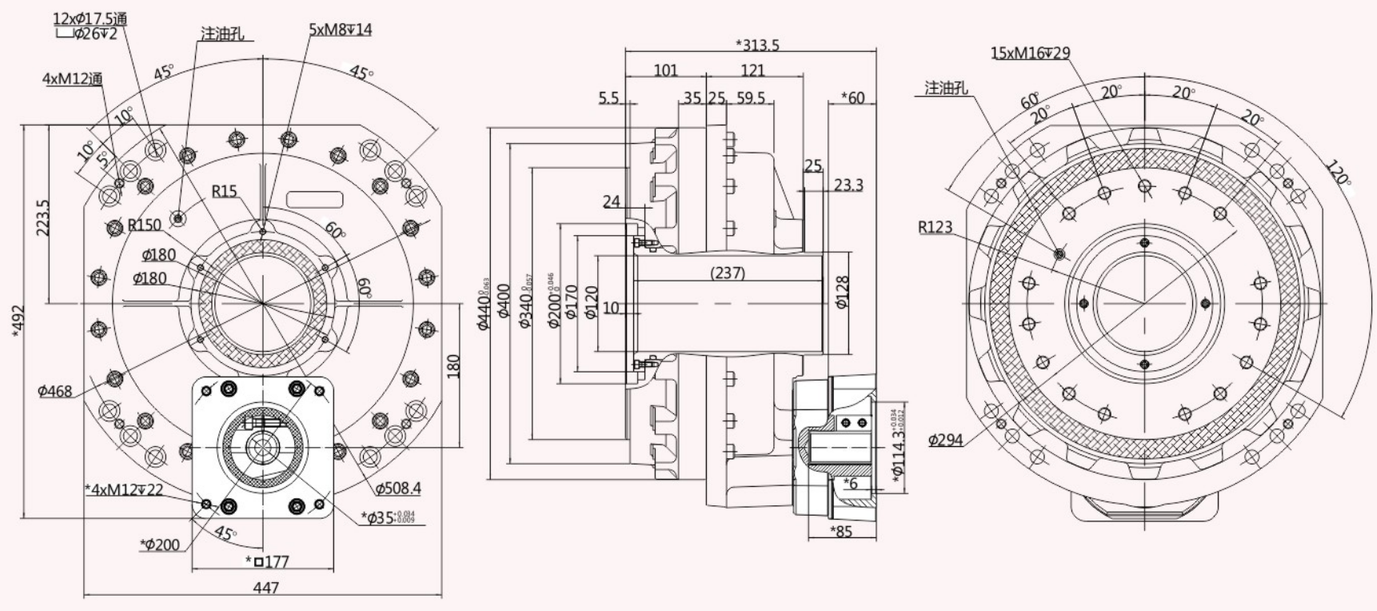
JDRD-100C



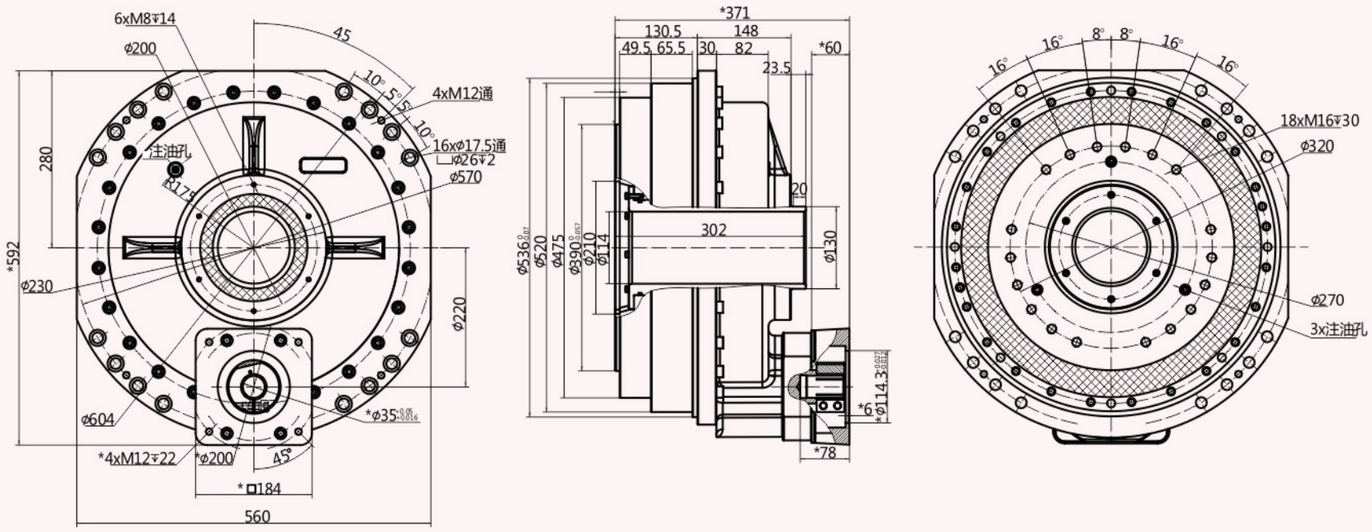
JDRD-200C



JDRD-320C



JDRD-500C

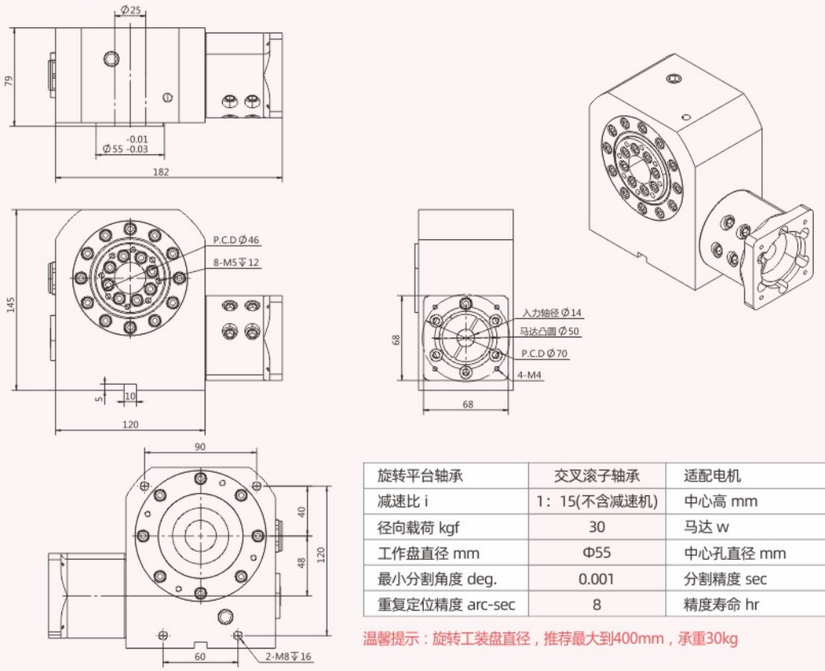




YH Series

YH 系列外形尺寸图 Outline Dimensional Drawing

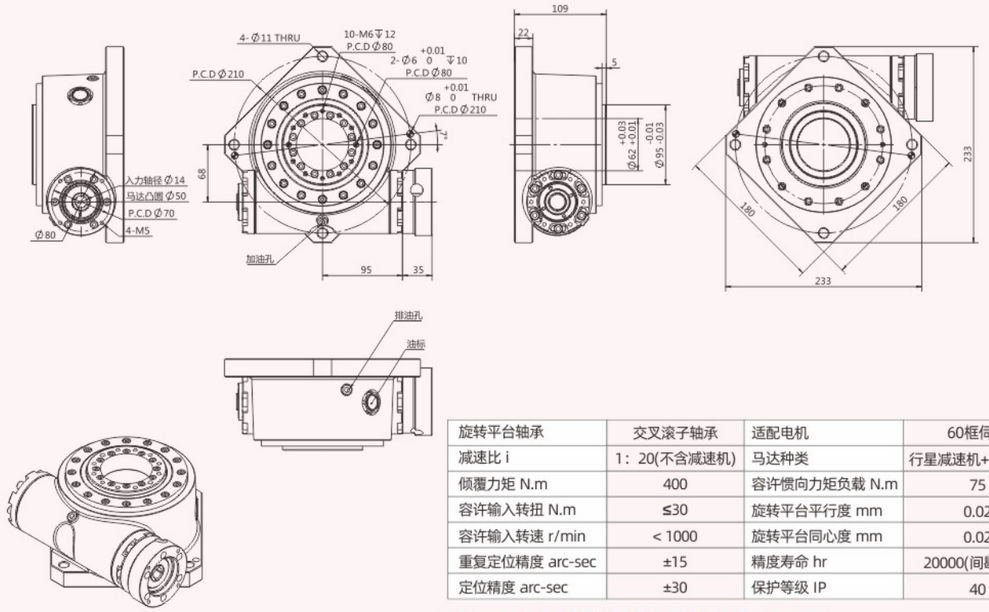
YH48HP-15K



旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	60框伺服
减速比 i	1：15(不含减速机)	中心高 mm	90
径向载荷 kgf	30	马达 w	400
工作盘直径 mm	Φ55	中心孔直径 mm	ΦØ25
最小分割角度 deg.	0.001	分割精度 sec	±25
重复定位精度 arc-sec	8	精度寿命 hr	20000(间歇运转)

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到400mm，承重30kg

YH68HP-20K

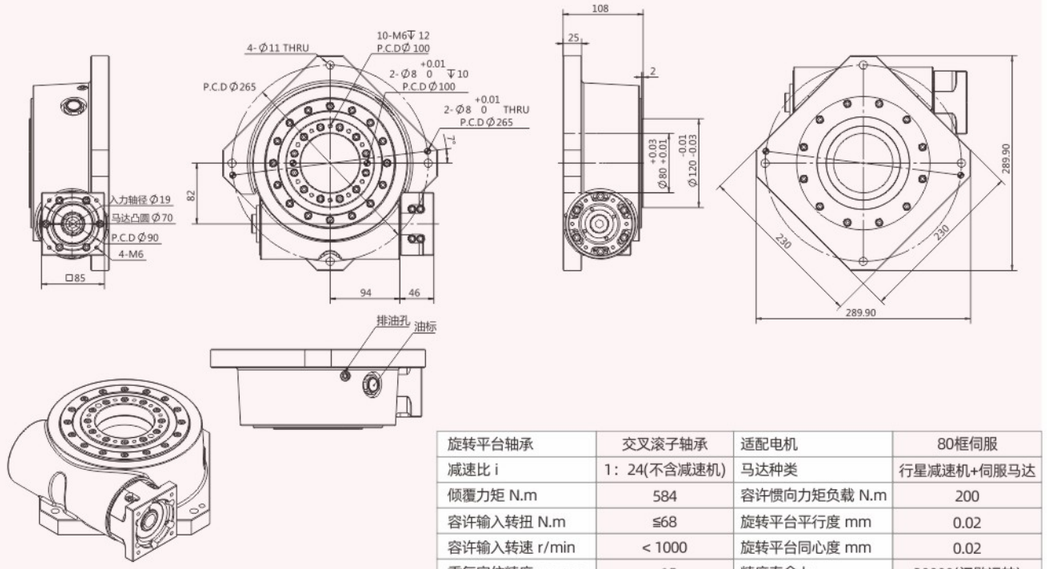


旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	60框伺服
减速比 i	1：20(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	400	容许惯向力矩负载 N.m	75
容许输入转扭 N.m	≤30	旋转平台平行度 mm	0.02
容许输入转速 r/min	< 1000	旋转平台同心度 mm	0.02
重复定位精度 arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到500mm，承重80kg

温馨提示：如需倒装、侧装，请订货时提前注明

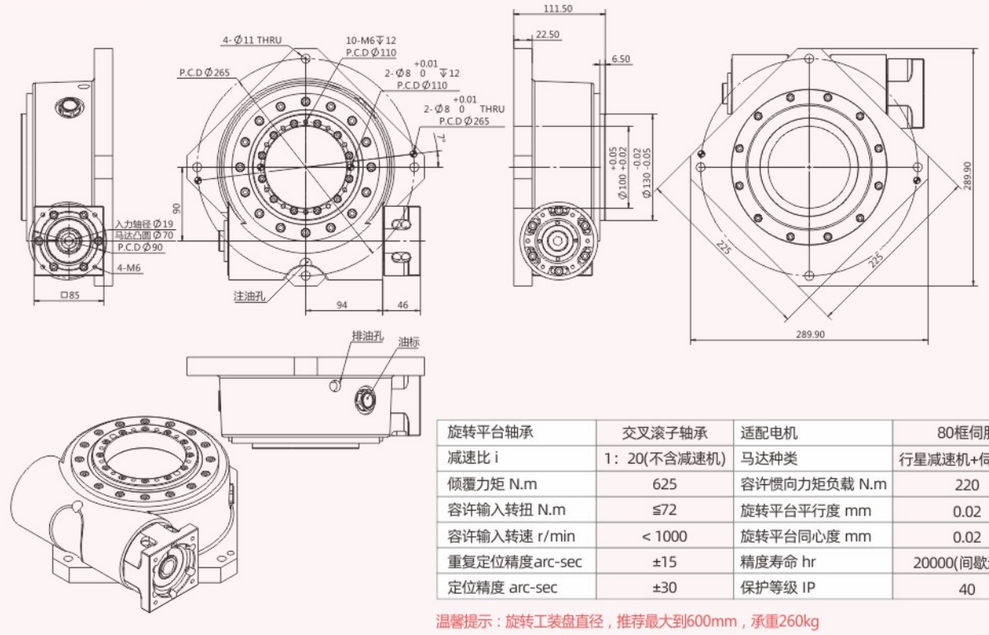
YH82HP-24K



旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	80框伺服
减速比 i	1：24(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	584	容许惯向力矩负载 N.m	200
容许输入转扭 N.m	≤68	旋转平台平行度 mm	0.02
容许输入转速 r/min	< 1000	旋转平台同心度 mm	0.02
重复定位精度arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到600mm，承重200kg

YH90HP-20K



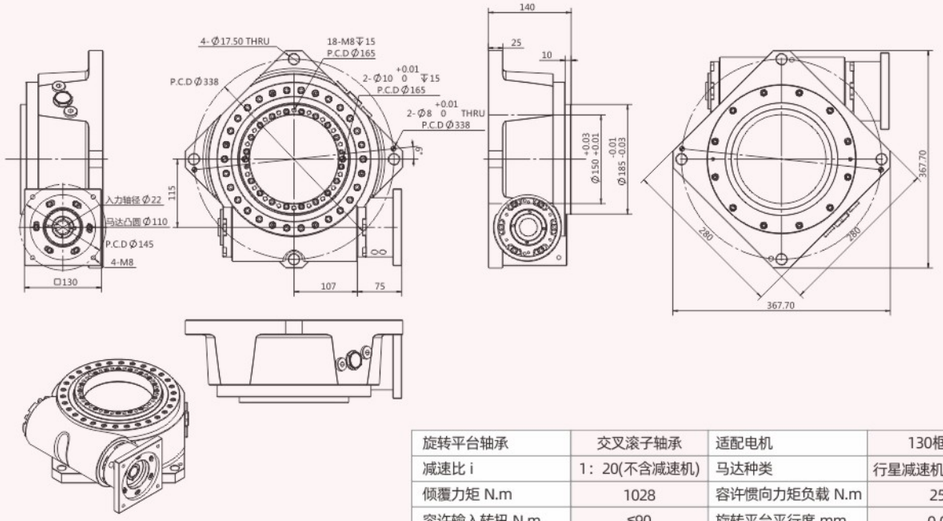
旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	80框伺服
减速比 i	1：20(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	625	容许惯向力矩负载 N.m	220
容许输入转扭 N.m	≤72	旋转平台平行度 mm	0.02
容许输入转速 r/min	< 1000	旋转平台同心度 mm	0.02
重复定位精度arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到600mm，承重260kg

温馨提示：如需倒装、侧装，请订货时提前注明

YH 系列外形尺寸图 Outline Dimensional Drawing

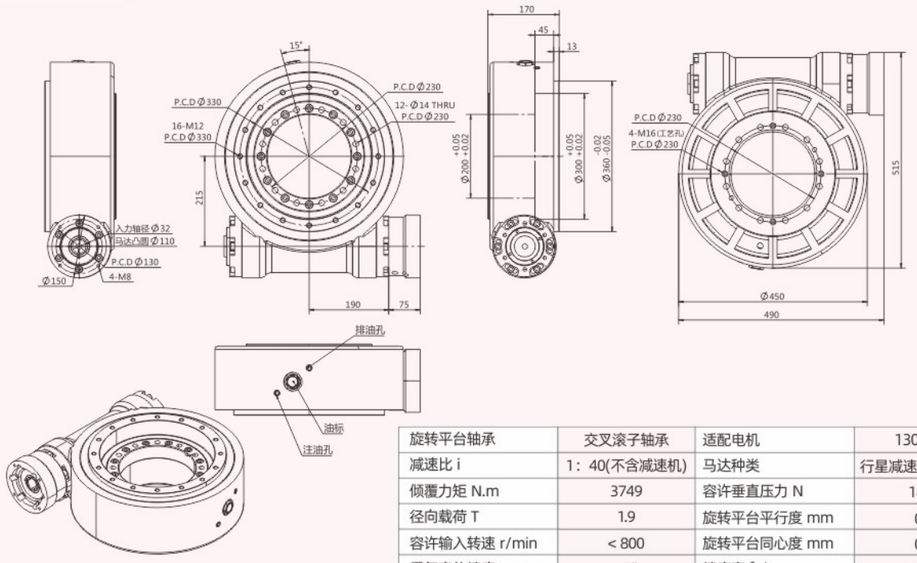
YH115HP-20K



旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	130框伺服
减速比 i	1：20(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	1028	容许惯向力矩负载 N.m	250
容许输入转扭 N.m	≦90	旋转平台平行度 mm	0.02
容许输入转速 r/min	< 1000	旋转平台同心度 mm	0.02
重复定位精度arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到800mm，承重500kg

YH215HP-40K

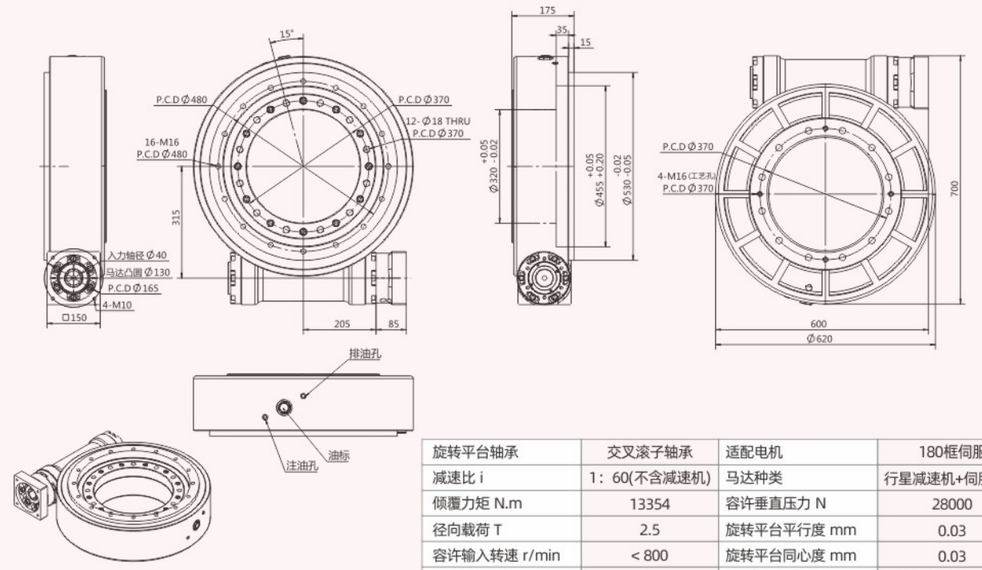


旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	130框伺服
减速比 i	1：40(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	3749	容许垂直压力 N	18000
径向载荷 T	1.9	旋转平台平行度 mm	0.02
容许输入转速 r/min	< 800	旋转平台同心度 mm	0.02
重复定位精度arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到1300mm，承重1500kg

温馨提示：如需倒装、侧装，请订货时提前注明

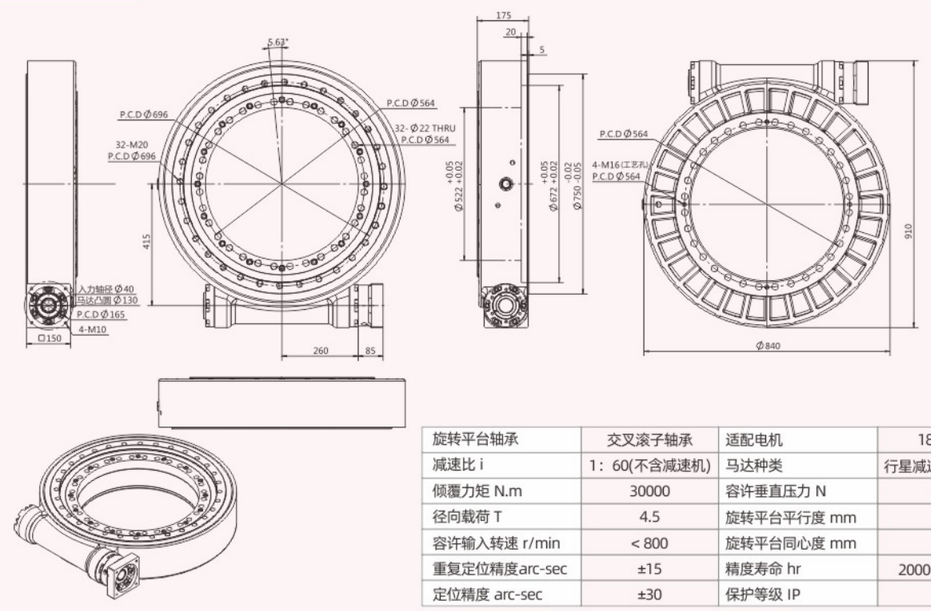
YH315HP-60K



旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	180框伺服
减速比 i	1：60(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	13354	容许垂直压力 N	28000
径向载荷 T	2.5	旋转平台平行度 mm	0.03
容许输入转速 r/min	< 800	旋转平台同心度 mm	0.03
重复定位精度arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到1400mm，承重2500kg

YH415HP-60K



旋转平台轴承	交叉滚子轴承	适配电机	180框伺服
减速比 i	1：60(不含减速机)	马达种类	行星减速机+伺服马达
倾覆力矩 N.m	30000	容许垂直压力 N	60000
径向载荷 T	4.5	旋转平台平行度 mm	0.03
容许输入转速 r/min	< 800	旋转平台同心度 mm	0.03
重复定位精度arc-sec	±15	精度寿命 hr	20000(间歇运转)
定位精度 arc-sec	±30	保护等级 IP	40

温馨提示：旋转工装盘直径，推荐最大到1900mm，承重4500kg

温馨提示：如需倒装、侧装，请订货时提前注明

Quality Assurance

品质保证

1.在本产品的保修期（以用户购买本产品后1年或本产品开始运行后2000小时中先到期者的为准）内，确认由于本产品的设计或者制造方面的原因导致本产品发生故障时，根据本公司的判断，将负责对产品进行维修或予以更换。

2.本产品的保修范围仅限前项所述故障的修理或产品更换，不对其他费用进行补偿。但用户就本产品的保修范围与本公司另有书面协议时不受上述条款限制。

3.属于以下任何情况导致本产品出现问题时不在上述保修范围之内，本公司将进行有偿服务。

（1）在超出本公司指定的使用条件或规格书中指定的范围的情况下使用本产品时

（2）因污垢、异物导致故障时

（3）在本产品上使用本公司指定产品之外的润滑油、耗材等时

（4）在特殊环境中（高温、多湿、有大量尘埃、腐蚀性、挥发性、易燃性气体的环境中、进行了加减压的大气、液体中等。但本公司规格书等明确认可的范围除外。）使用本产品时

（5）本产品经非本公司人员进行了拆卸、重新组装、修理、改造时

（6）本产品之外的机器导致设备故障时

（7）因火灾、地震、雷击、水灾及其他不可抗力导致设备故障时

（8）其它非本产品设计或制造原因导致设备故障时

4.第一项的故障修理或更换了产品时，经修理、更换的部件及更换的产品的保修期为发生该故障的本产品的剩余保修期。