

# High-Power

## H系列协作机械臂



**H2515**

工作半径 1500mm  
负载 25kg

**H2017**

工作半径 1700mm  
负载 20kg

### High+ 超高有效载荷

现有协作机器人当中拥有最高的有效载荷，可轻松操作重达25kg的重物，臂展可达1.7m，适用于各种重量工件和工作环境，提高工作效率。

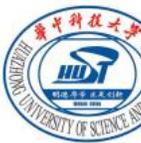
### High+ 超高安全性

6个高性能扭矩传感器实现业界最佳碰撞灵敏度。重力补偿机制减轻硬件的重量，减少撞击量，从而提高机器人的安全性。

### High+ 超高灵活性

重量仅为同类6轴多关节机器人的1/2，易于重新定位，便于自由移动及灵活设置，可轻松地与移动机器人结合，配置多种应用程序。

使用我们机器人的高校用户



# 技术规格

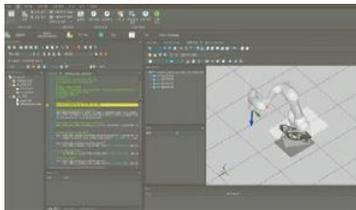


协作机械臂			控制器	
型号	H2515	H2017	接口	RS-232, RS-422, RS-485, TCP / IP
有效载荷	25 kg	20 kg	工业网络	Modbus-TCP(Master/Slave), Modbus-RTU (Master), EtherNet/IP (Adapter), PROFINET (IO-Device), FANUC - FOCAS (NC Interface)
工作半径	1500 mm	1700 mm		
重量	77 kg	79 kg		
重复精度	±0.1 mm	±0.1 mm	尺寸(W x D x H)	525 x 287 x 390 mm
关节性能 范围: ° 最大速度: °/s	J1 ±360 °   100 °/s	J4 ±360 °   180 °/s	重量	13 kg
	J2 ±125 °   80 °/s	J5 ±360 °   180 °/s	防护等级	IP30
J3 ±160 °   100 °/s	J6 ±360 °   180 °/s			
工具端速度	1 m/s		I/O 接口	数字输入输出 16 / 16 模拟输入输出 2 / 2
末端力控范围	65 Nm		额定电源电压	100-240VAC, 50-60Hz
法兰接口	Digital in 6, out 6		备注	可选配加强版交流控制器或直流控制器
I/O 电源	DC 24V / Max. 3A		示教器尺寸 (W x D x H)	264 x 218 x 69 mm

## 组件及应用

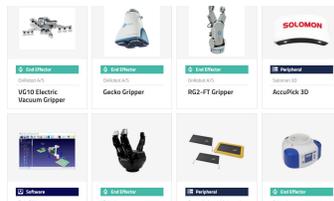
### 独有的操作软件

独有的DART操作软件，可实现离线编程，在线仿真及实时监控等功能，可在PC中快速编写各种机器人程序。



### 丰富的生态系统

Doosan Mate应用套件中囊括夹具、传感器等末端执行器，引领业界各种合作伙伴产品，提供最佳解决方案。



### 应用广泛

内置力矩传感器，采用创新的运动控制算法，可以根据客户的现场需求轻松准确地执行机器人动作，如打包、码垛等。



## 联系我们，了解更多信息

武汉京天电器有限公司

地址：武汉市洪山区光谷时代广场A座1908

公司官网：www.jingtianrobots.com

Email: jxy@jingtianrobots.com

Tel: 027- 8752 2899

渠道：180 6202 0215 / 180 6202 0221

华中：180 6202 0216 / 180 6202 0229

华东：180 6202 0220 / 185 7283 0796