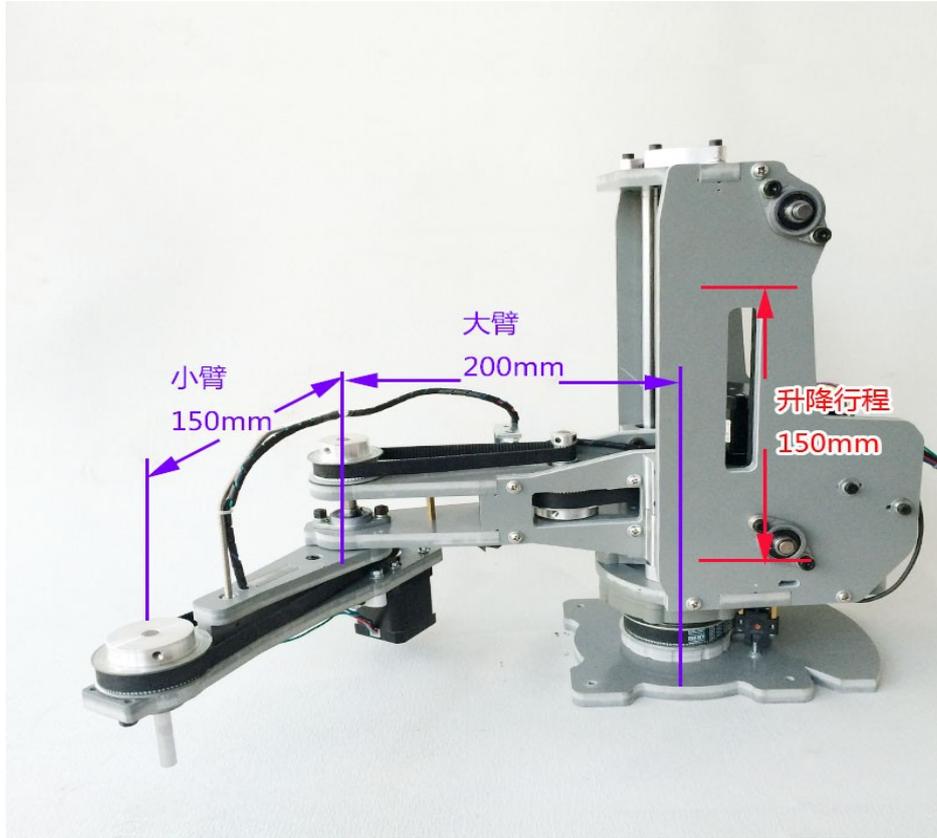


四轴 scara 机械臂参数说明



臂长和升降行程 (图 1-2)

参数:

项目	参数	备注
动力	42 步进电机	四轴均使用 42 步进电机, 详细参数见表 1-1
负重	机械臂末端负重 2kg	含执行器的重量
旋转范围	大臂旋转 360° 小臂旋转 0°~290° 腕部旋转 360°+	见图 1-1
臂长	大臂: 200mm 小臂: 150mm Z 轴升降 0~150mm	见图 1-2
材质	主要板材为 PVC 工程塑料	
重量	全套机械臂 7.5kg	不含包装重量
外尺寸	长 500mm*宽 180mm*高 350mm	

步进电机参数：（表 1-1）

42 步进电机参数：

型号：42BYGH47-401A 两项混合式步进电机

最大驱动电流：1.5A

驱动电压：24V

引线数：4

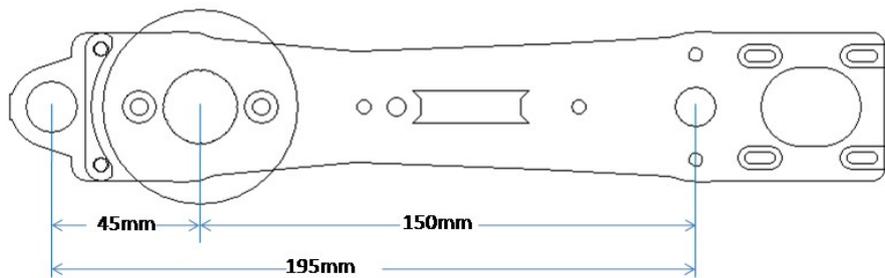
步距角：1.8 度

表面温度：80°C MAX(额定电流下)

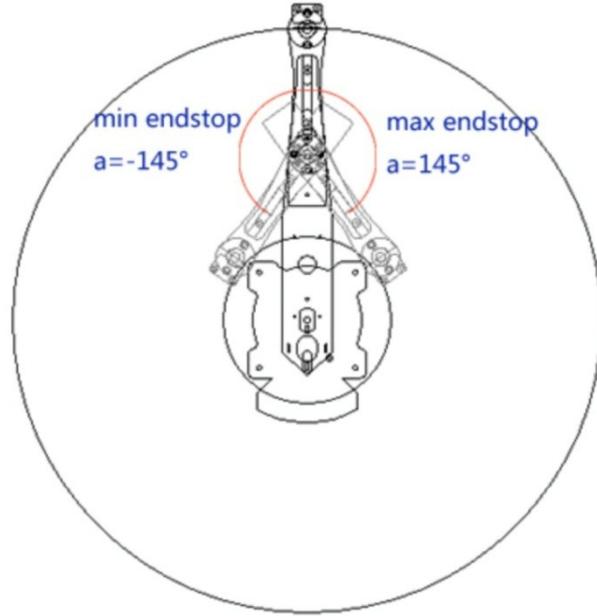
最大静力矩：0.55N.M 相电阻：1.6Ω

红、蓝为一组，黑、绿为一组

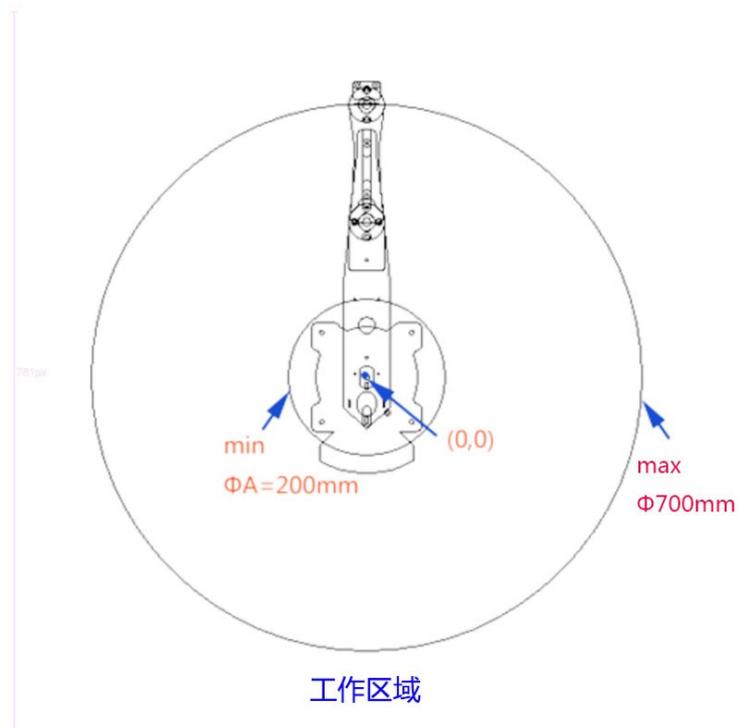
小臂尺寸：



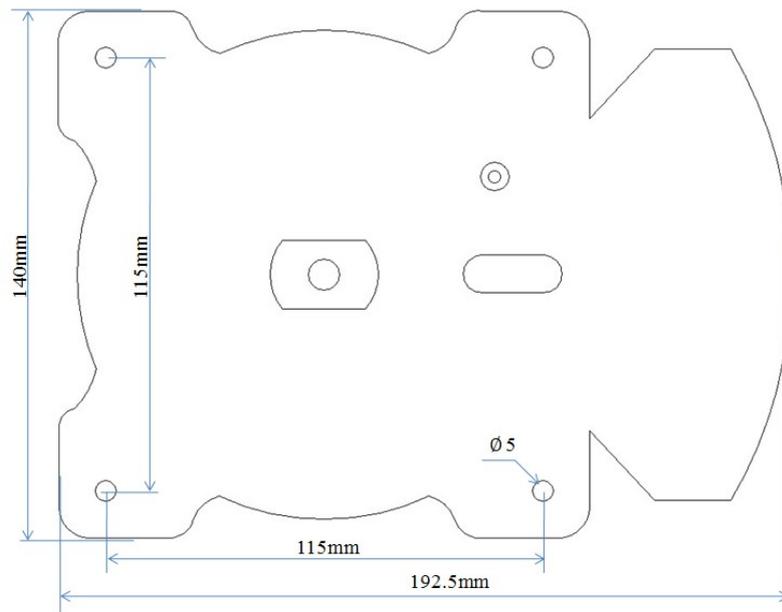
各轴旋转范围（图 1-1）



工作区域 (图 1-3)



底座尺寸:



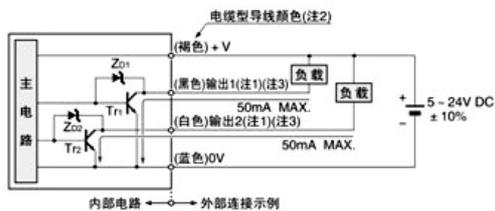
腰部光电开关参数:

型号: PM-K44

PM-□44 PM-□54

NPN输出型

输入、输出电路图



- 内部电路 ← 外部连接示例
- (注1): 由于本产品中并未装备电源反向连接保护电路, 因此请切实进行连接。此外, 也未装备输出短路保护电路。请勿直接连接电源或容性负载。一旦配线错误, 将导致传感器损坏。
- (注2): 带电缆连接器的导线颜色亦相同。
- (注3): 对不使用的输出线, 请务必进行绝缘处理。

符号...ZD1、ZD2 : 电涌吸收齐纳二极管
Tr1、Tr2 : NPN输出晶体管

连接图



输出动作

	导线颜色	输出动作
输出1	黑色	入光时ON
输出2	白色	遮光时ON