

# 产品手册

领先的轻量型协作机械臂提供商

主营：工业机器人 / 协作机器人 / 电动夹爪 / 电缸模组



Z-Arm 系列 2140



协作机械臂

领先的轻量型协作机械臂提供商

人机协作机械臂

自动化改造升级：安全，低成本，快切入

小批量、多品类生产

灵活重组，轻松调整生产工位

一体化设计

驱控与运动控制器内置，极省工作空间

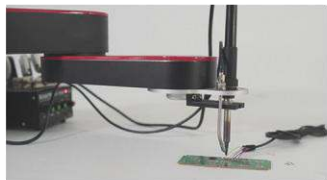
拖动示教

不懂机械臂也可 5 分钟上手，操作简单，接口开放

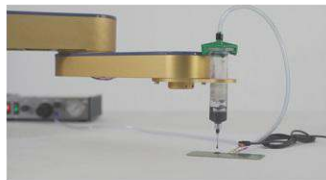
昊 唎 杆 顫 榫 憫 梏

唎昊	唎炯	灑	梏吊
重复定位精度 ±0.03mm	1255.45mm/s	3KG	J1 轴 200mm J2 轴 200mm
榫	唎嗒鞣	顫玢	憫玢
J1 轴±90° J2 轴±164° Z 轴行程 210mm R 轴旋转范围±360°	工业 品质 消费级价格	多机协作 人机协作	WI-FI Ethernet

## 应用场合



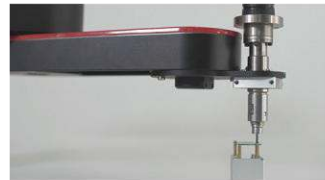
电路板焊接



点胶



搬运应用



打螺丝



激光雕刻



3D 打印

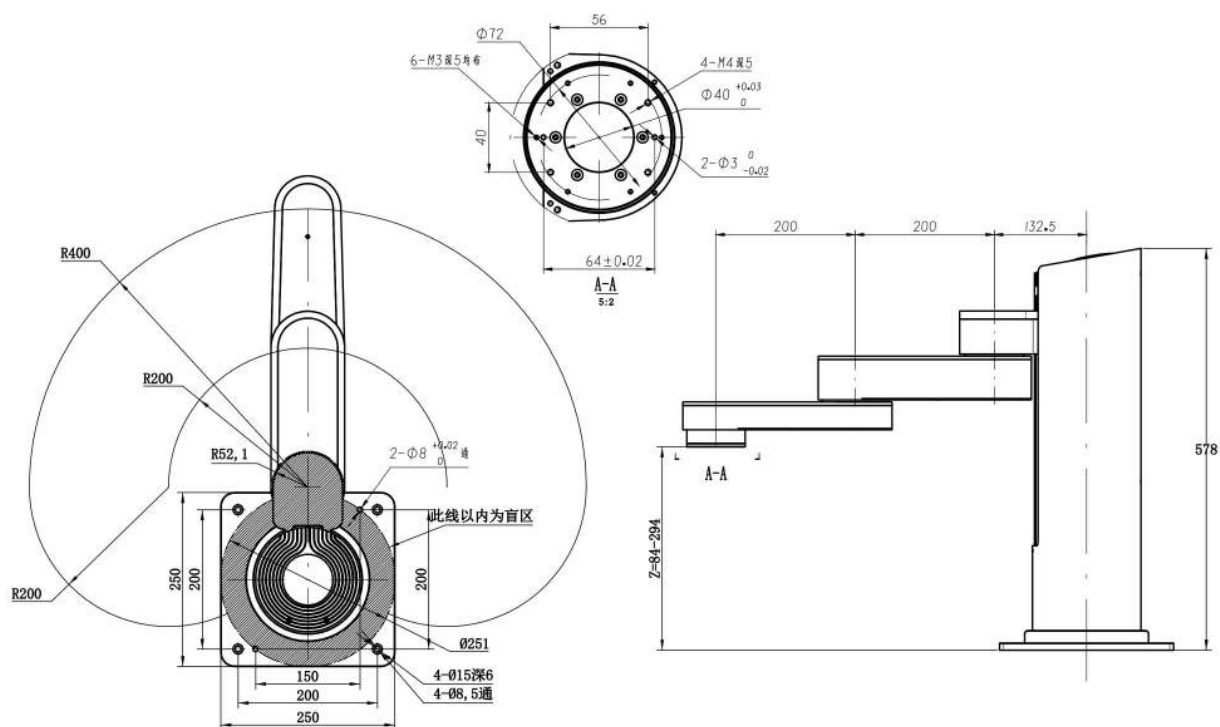


视觉识别

## 实现你所想的



## 运动范围与尺寸图



参数规格表

参数			型号	
			Z-Arm 2140C 协作型	
基本信息	1轴	臂长	200mm	
		旋转角度	±90°	
	2轴	臂长	200mm	
		旋转角度	±164°	
	Z轴	行程	210mm	
	R轴	旋转范围	±1080°	
线速度			1255.45mm/s（负载1.5kg）	1023.79mm/s（负载2kg）
重复定位精度			±0.03mm	
标准负载			2kg	
最大负载			3kg	
自由度			4	
电源			220V/110V 50-60Hz 适配至24V DC	
通讯			Wifi/Ethernet	
可拓展性			内置集成运动控制器， 提供22个I/O口	
I/O口	数字量输入（隔离）		11	
	数字量输出（隔离）		11	
	模拟量输入（4-20mA）		/	
	模拟量输出（4-20mA）		/	
整机高度			578mm	
裸机重量			约19kg	
底座安装尺寸	底座外形尺寸		250mm*250mm*10mm	
	底座固定孔位间距		200mm*200mm 配4个M8*20螺丝	
碰撞检测			√	
拖动示教			√	



**HITBOT**

慧灵科技(深圳)有限公司  
Huiling-tech Robotic Co.,Ltd

电话 0755-36382405  
邮箱 hitbot@hitbot.cc  
网址 www.hitbot.cc

地址 广东省深圳市宝安区西乡街道南昌社区航城大道  
华丰国际机器人产业园B栋六层601-605

