



OPT 系列

推拉力臂-关节力臂

■ 产品用途

固定电批位置，减少误使用

■ 产品特点

- 适用于工作台或空间足够的工位
- 垂直抗扭50Nm，横向35Nm
- 结构简单轻巧，作业便利



■ 推拉力臂规格

型号	定位类型	编码器类型	最大垂直扭矩Nm	最大水平扭矩Nm	最大有效负载Kg	最小工作半径R1 mm	最大工作半径R2 mm	安装端最大高度H1 mm	总高度H mm
OPT-DLN-01-000-V1-0	非定位	/	10	8	1	200	600	625	875
OPT-DLN-025-00-V1-0	非定位	/	25	20	3	210	700	625	875
OPT-DLN-050-00-V1-0	非定位	/	50	35	4.8	290	850	735	1025
OPT-DLP-010-25-V1-0/ OPT-DLP-010-15-V1-0	定位	RS485/ 0-10V	10	8	1	200	600	625	915
OPT-DLP-025-25-V1-0/ OPT-DLP-025-15-V1-0	定位		25	20	3	210	700	625	915
OPT-DLP-050-25-V1-0/ OPT-DLP-050-15-V1-0	定位		20	35	4.5	290	850	735	1070

■ 关节力臂规格

型号	定位类型	编码器类型	最大垂直扭矩Nm	最大水平扭矩Nm	最大有效负载Kg	最小工作半径R1 mm	最大工作半径R2 mm	安装端最大高度H1 mm	总高度H mm
OPT-DSN-01-000-V1-0	非定位	/	10	8	1	100	600	560	860
OPT-DSN-025-00-V1-0	非定位	/	25	20	3	100	700	560	860
OPT-DSN-050-00-V1-0	非定位	/	50	35	5	100	830	670	1010
OPT-DSP-010-25-V1-0/ OPT-DSP-010-15-V1-0	定位	RS485/ 0-10V	10	8	1	100	600	560	915
OPT-DSP-025-25-V1-0/ OPT-DSP-025-15-V1-0	定位		25	20	3	100	700	560	915
OPT-DSP-025-25-V1-0/ OPT-DSP-025-15-V1-0	定位		20	35	5	100	830	670	1070