



BEKANTER
勃肯特



选型手册

全系列产品参数信息
(2020精简版)

并联系列 (一)



规格	并联系列						
	TD-800[2]	TD-800[3]	TD-1200[2]	TD-1200[3]	TF-800[3]	D-400[3]	D-400[4]
轴数	2	2+1	2	2+1	2+1	3	3+1
臂展 (mm)	800	800	1200	1200	800	400	400
最大拾放高度 (mm) ^①	460	200	525	420	200	120	110
额定负载 (kg) ^②	8	8	20	20	1	0.5	0.5
最大负载 (kg) ^③	15	15	30	30	3	1	1
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°	0°—+90°	—	±360°
节拍 (次/min)	180	160	160	150	100	160	160
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.01	20N/m	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.025	50N/m	—	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380	AC220	AC220
额定功率 (KVA)	2	2.5	3.5	4	6	0.5	0.6
I/O接口	输入/输出: 标准13/16 (可扩展)						
通讯标配接口	网口:1个(可扩展) CAN接口:1个(可扩展)						
通信方式	TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP						
本体重量 (kg)	30	35	64	69	50	16	18
安装方式	侧挂					桌面放置	
环境温度	0~45℃						
相对湿度	15~85%						
防护等级	IP54						
安全	安全停、紧急停						
辐射	EMC/EMI屏蔽						
噪音水平	<75dB						

① 最大拾放高度: 动平台在完成末端拾放过程中, 从原点中心位置(即P点) 竖直向下运行时, 可下降的最大距离

② 额定负载: 机器人长期运行, 各项性能指标最佳状态下, 末端所能承受的最大负载量

③ 最大负载: 末端所能承受的最大负载量, 其超出额定负载越多, 机器人各项性能指标损失越多, 电机、易损件、从动臂、中间轴磨损越严重

并联系列 (二)



并联三加一轴

规格	D-600[3]	D-600[4]	D-800[3]	D-800[4]	D-1200[3]	D-1200[4]	D-1600[3]	D-1600[4]
轴数	3	3+1	3	3+1	3	3+1	3	3+1
臂展 (mm)	600	600	800	800	1200	1200	1600	1600
最大拾放高度 (mm) ^①	230	130	355	330	520	425	710	750
额定负载 (kg) ^②	3	3	3	3	5	5	8	8
最大负载 (kg) ^③	8	5	8	5	8	8	15	15
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°	—	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°	—	±360°	—	±360°
节拍 (次/min)	230	220	280	240	230	200	200	185
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.01	—	0.01	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.025	—	0.025	—	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	3	3.5	3	3.5	5.5	6	5.5	6
I/O接口	输入/输出:标准13/16(可扩展)							
通讯标配接口	网口:1个(可扩展) CAN接口:1个(可扩展)							
通信方式	TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP							
本体重量 (kg)	20	22	64	66	93	95	103	105
安装方式	吊装							
环境温度	0~45℃							
相对湿度	15~85%							
防护等级	IP54							
安全	安全停、紧急停							
辐射	EMC/EMI屏蔽							
噪音水平	<75dB							

① 最大拾放高度:动平台在完成末端拾放过程中,从原点中心位置(即P点) 垂直向下运行时,可下降的最大距离

② 额定负载:机器人长期运行,各项性能指标最佳状态下,末端所能承受的最大负载量

③ 最大负载:末端所能承受的最大负载量,其超出额定负载越多,机器人各项性能指标损失越多,电机、易损件、从动臂、中间轴磨损越严重

并联系列 (三)



规格	并联三加一轴						并联四轴
	D-1800[3]	D-1800[4]	D-2000[3]	D-2000[4]	D-2600[3]	D-2600[4]	QD-1200
轴数	3	3+1	3	3+1	3	3+1	4
臂展 (mm)	1800	1800	2000	2000	2600	2600	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	690	750	910	910	1105	1105	545
额定负载 (kg) ^②	8	8	15	15	30	30	8
最大负载 (kg) ^③	15	15	30	30	50	50	15
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°	—	±0.1°	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°	—	±360°	±45°/±90°/±180°
节拍 (次/min)	200	180	120	120	120	120	240
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.11	—	0.56	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.22	—	1.12	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	5.5	6	10.5	11	10.5	11	7.5
I/O接口	输入/输出: 标准13/16 (可扩展)						
通讯标配接口	网口:1个(可扩展) CAN接口:1个(可扩展)						
通信方式	TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP						
本体重量 (kg)	108	110	170	170	266	268	100
安装方式	吊装						
环境温度	0~45℃						
相对湿度	15~85%						
防护等级	IP54						
安全	安全停、紧急停						
辐射	EMC/EMI屏蔽						
噪音水平	<75dB						

① 最大拾放高度: 动平台在完成末端拾放过程中, 从原点中心位置(即P点) 竖直向下运行时, 可下降的最大距离

② 额定负载: 机器人长期运行, 各项性能指标最佳状态下, 末端所能承受的最大负载量

③ 最大负载: 末端所能承受的最大负载量, 其超出额定负载越多, 机器人各项性能指标损失越多, 电机、易损件、从动臂、中间轴磨损越严重

并联系列 (四)



规格	并联四轴		并联六轴	特款直驱		特款高速			
	QD-1600	QD-2000	Stewart-500	ZD-1200[3]	ZD-1200[4]	Polyhedron-1200 ^④	Phantom-1200		
轴数	4	4	6	3	3+1	3+1	3+1		
臂展 (mm)	1600	2000	500	1200	1200	1200	1200		
最大拾放高度 (mm) ^①	695	875	285	565	390	325	285		
额定负载 (kg) ^②	8	15	1	6	6	5	3		
最大负载 (kg) ^③	20	30	2	10	10	8	5		
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.01	±0.01	±0.01	±0.05	±0.1		
角度重复定位精度	±0.1°	±0.1°	±0.1°	—	±0.1°	±0.1°	±0.1°		
旋转角度	±45°/±90°/±180°	±45°/±90°/±180°	倾角±15°	—	±360°	±360°	±360°		
节拍 (次/min)	25/305/25 (mm)	0.1kg	160	120	120	170	150	400	500
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	0.01	0.01	—	—	0.01	0.01	0.01		
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	0.025	0.025	—	—	0.025	0.025	0.025		
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC220	AC380	AC380	AC380	AC380		
额定功率 (KVA)	7.5	11	3	7	7.5	7.5	7.5		
I/O接口	输入/输出: 标准13/16 (可扩展)								
通讯标配接口	网口:1个(可扩展) CAN接口:1个(可扩展)								
通信方式	TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP								
本体重量 (kg)	115	130	30	115	120	95	100		
安装方式	吊装								
环境温度	0~45 C								
相对湿度	15~85%								
防护等级	IP54								
安全	安全停、紧急停								
辐射	EMC/EMI屏蔽								
噪音水平	< 75dB								

① 最大拾放高度: 动平台在完成末端拾放过程中, 从原点中心位置(即P点) 竖直向下运行时, 可下降的最大距离

② 额定负载: 机器人长期运行, 各项性能指标最佳状态下, 末端所能承受的最大负载量

③ 最大负载: 末端所能承受的最大负载量, 其超出额定负载越多, 机器人各项性能指标损失越多, 电机、易损件、从动臂、中间轴磨损越严重

④ 一体铸造: 在静平台结构中, 减速机安装基准板和筋板为一次性浇铸而成, 该结构不仅节省安装时间, 而且有效避免安装与使用过程中, 因结构松动而导致的运行误差

串并混联系列



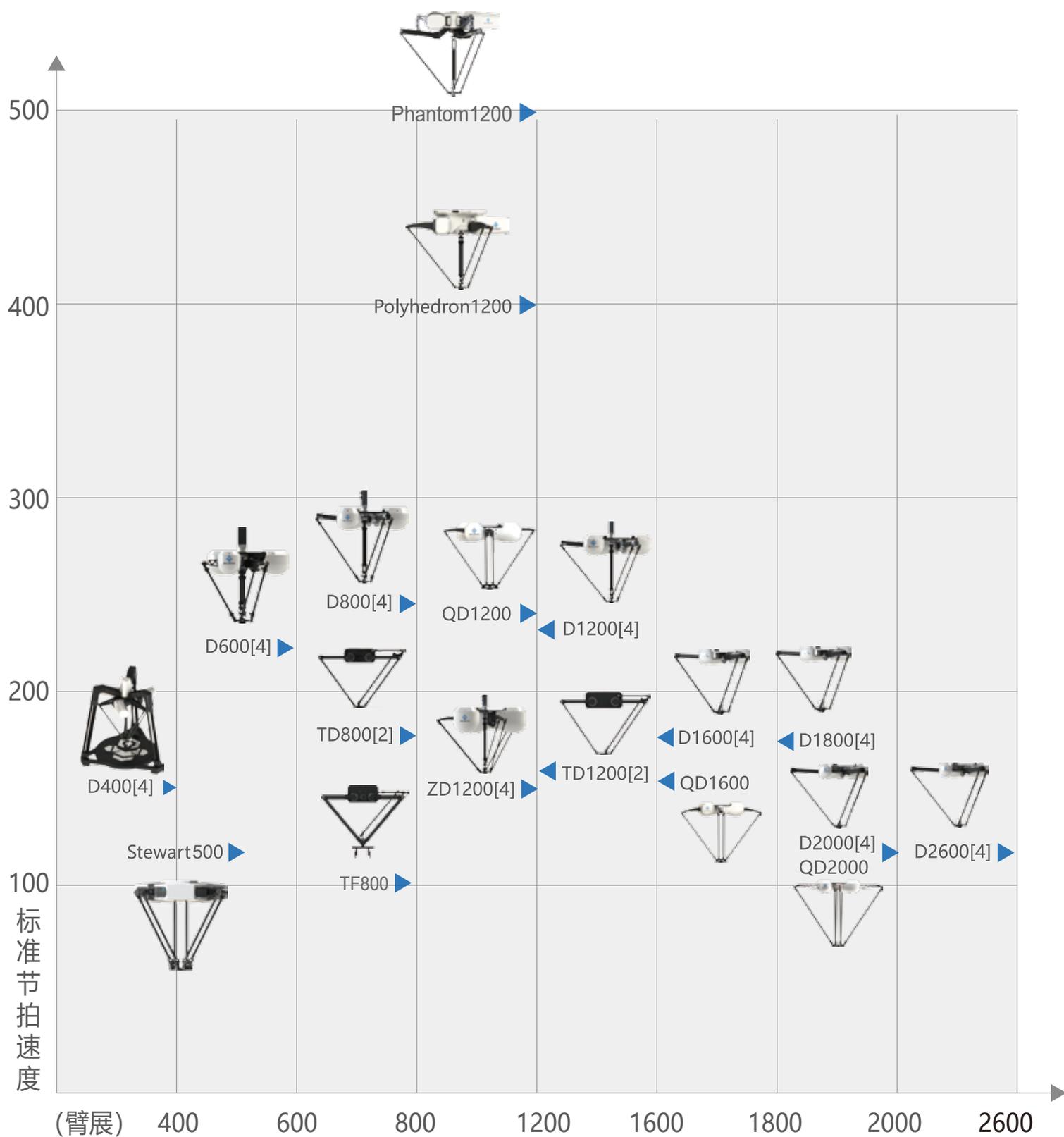
规 格			串并混联五轴		串并混联六轴
			PD-700	PD-1200	HD-1200
轴 数			5	5	6
臂 展 (mm)			700	1200	1200
最大拾放高度 (mm) ^①			325	440	325
额定负载 (kg) ^②			0.5	3	3
最大负载 (kg) ^③			1	5	5
重复定位精度 (mm)			±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度			±0.2°	±0.2°	±0.2°
J4轴旋转角度			±360°	±360°	±360°
J5轴旋转角度			±90°	±90°	±90°
J6轴旋转角度			—	—	±360°
节拍 (次/min)	25/305/25 (mm)	0.1kg	165	160	120
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)			0.01	0.01	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)			0.025	0.025	0.025
电源电压 (v)			AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)			3	6	6.5
I/O接口			输入/输出: 标准13/16(可扩展)		
通讯标配接口			网口:1个(可扩展) CAN接口:1个(可扩展)		
通信方式			TCP/IP 无协议、UDP、CANOPEN、MODBUS TCP		
本体重量 (kg)			85	100	105
安装方式			吊装		
环境温度			0~45℃		
相对湿度			15~85%		
防护等级			IP65	IP65	IP65
安 全			安全停、紧急停		
辐 射			EMC/EMI屏蔽		
噪音水平			<75dB		

① 最大拾放高度: 动平台在完成末端拾放过程中, 从原点中心位置(即P点) 竖直向下运行时, 可下降的最大距离

② 额定负载: 机器人长期运行, 各项性能指标最佳状态下, 末端所能承受的最大负载量

③ 最大负载: 末端所能承受的最大负载量, 其超出额定负载越多, 机器人各项性能指标损失越多, 电机、易损件、从动臂、中间轴磨损越严重

并联系列——速度、臂展对照表



标准控制模块

控制柜规格	E-1901	E-1901-V	E-ST-1901-V
可控制台数	1	1	2
控制柜硬件	运动控制器 / 伺服驱动器 / 辅助元器件 / 适合工业控制柜导轨式安装		
控制软件功能	支持点位运动、速度运动、电子凸轮、多轴插补 / PLC逻辑控制指令 / 码垛 / 视觉跟踪抓取 / 轴数控制示教器编程		
电气连接	AC380V三相五线制		
外形尺寸	HM款: (732*670*760) SM款: (422*599*485)	HM款: (732*670*760) SM款: (422*599*485)	ST款: (572*536*425)
环境与安全	环境温度: -10°C~+60°C 相对湿度: 小于80% 防护等级: IP65		
标配接口	输入/输出: 标准13/16(可扩展) / 2×USB 3.0 网口: 1个(可扩展) / CAN接口: 1个(可扩展)	输入/输出: 标准13/16(可扩展) / 编码器接口: 两个(可扩展) 2×USB 3.0 / 网口: 1个(可扩展) / CAN接口: 1个(可扩展)	
支持通信方式	TCP/IP 无协议 UDP CANOPEN MODBUS-TCP		
可配视觉	—	面阵相机、线扫相机、3D相机	
可扩展轴数	最多可扩展轴15(需定制)	最多可扩展轴10(需定制)	

HM



SM



ST



远程控制模块 (选配)

配件	参数
CPU	Inter(R) Core(TM)i7-7600U@2.80GHz
内存	8GB
系统	64位windows10专业版
显卡	GTX460
电源功率	60W
硬盘	128GB
无线网	2.4GWIFI 5GWIFI
尺寸	12.8*12.8*4.8cm
接口	VGA视频接口/HDMI视频接口/ 4个USB3.0+2个USB2.0/麦克风+耳机/以太网口



内置远程调试软件, 技术人员可对机器人进行远程操作和软件维护等工作

控制器底部带有安装孔, 可配合钣金配件固定在任意位置

控制器采用固态硬盘, 数据存储不受机器震动影响, 稳定性高

采用散热片方式散热, 无散热孔设计, 具备一定的防尘能力

自主研发BeMotion控制器（视觉、运动双控）



型号	MPV-L(Motion plus Vision)	MPV-H(Motion plus Vision)	EDU-1
控制器硬件	Celeron高性能CPU 双电源输入和UPS电源供电 内嵌工业级固态硬盘mSATA 适合工业控制柜导轨式安装	Intel i7高性能CPU 双电源输入和UPS电源供电 内嵌工业级固态硬盘mSATA 适合工业控制柜导轨式安装	Celeron高性能CPU 双电源输入和UPS电源供电 内嵌工业级固态硬盘mSATA 适合工业控制柜导轨式安装
控制器软件	IEC-61131-3 CODESYS 软逻辑软件 PLC逻辑控制指令 支持点位运动 / 速度运动 / 电子凸轮 / 多轴插补 支持Scara / Delta / Stewart平台/串联六轴等机器人模型 支持CNC / G代码功能 支持BASLER / 海康威视等4家公司相机硬件 预装视觉处理功能, 可完成轮廓提取 / 缺陷检测 / 颜色识别等常规功能		
电气连接	电源 DC24V		
外形尺寸	(长×宽×高) 132×100×95mm		
环境与安全	环境温度:+0°C~+45°C 相对湿度:小于95% 防护等级:IP20		
用户接口	2×GbE LAN 4×USB 3.0 1×HDMI+VGA 2×DB9 RS232/422/485		
安全性	安全停 / 紧急停;3位启动装置		
可扩展接口	输入/输出:标准16/16 网络:以太网(100/1000MB/s)		
扩展性	Ethercat可控轴数40轴 可带相机个数:1个	Ethercat可控轴数150轴 可带相机个数:4-8个	Ethercat可控轴数40-150轴 可带相机个数:1-8个

配件

无线示教器

通过CE/UL/TUV认证
10.1英寸触摸显示屏
与基站匹配的PLC相结合,对过程和系统控制进行编程、可视化管理和诊断
S-DIAS处理器模块作为安全控制的总线转换器

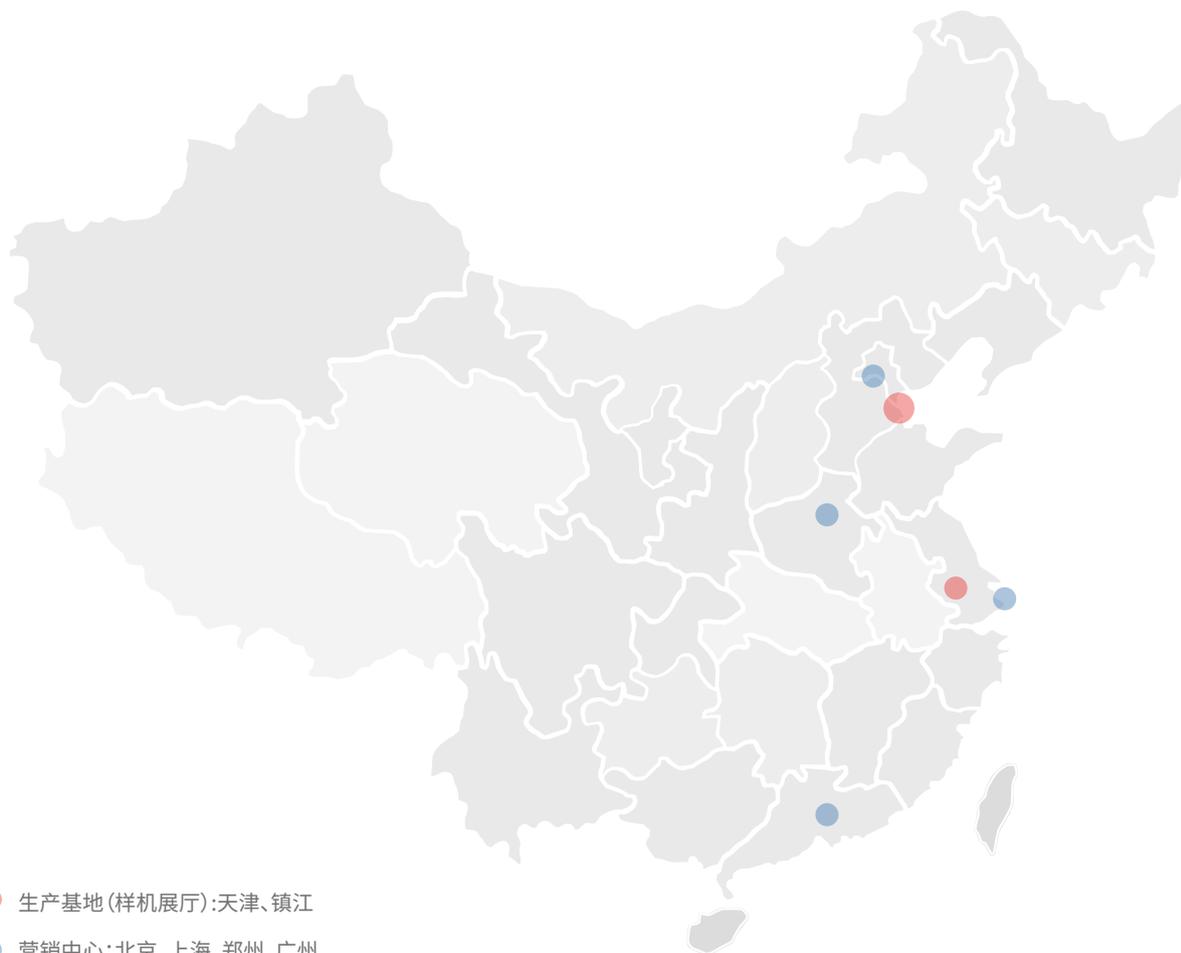
有线示教器

采用人体工学设计,惯用左手或右手的用户皆可使用
内置编程,也可自由编程,为工作人员提供最大的开发空间
安全功能,关键数据保护,最大限度避免误操作



营销网点分布图

我们建有覆盖全国的服务网络，为合作伙伴提供持续跟进的全程服务



售后服务宗旨



2h

2小时内响应



24h

24小时内到达现场



72h

72小时内解决问题



商务合作热线：4006006093 www.bekannter.com.cn

最终解释权归勃肯特所有

产品更新速度较快，最终信息以勃肯特网站为主