



BEKANTER
勃肯特



产品详解

全系列产品参数信息
(2020完整版)

企业简介



勃肯特机器人技术有限公司是一家集工业机器人本体与高速高精自动化解决方案为一体的高新技术企业。公司凭借自身技术储备，陆续完成并联机器人、串并混联机器人、SCARA 机器人、BeMotion 控制器和无线示教器的研发上市，成为全球唯一一家拥有全系列并联及串并混联工业机器人本体产品的公司。

公司以技术研发为先导，不断探索机器人结构、控制和视觉算法的优化与创新方案，现已累计国家专利超过 70 项。在本体标准节拍速度、重复定位精度、臂展范围、末端灵活度的性能方面，重新定义了业内新标准。首开拖动画教及无线示教器在并、混联领域应用的先河，将机器人在人机互动领域的发展推向一次新的高峰。

勃肯特于 2018 年 8 月启动镇江智能工厂建筑面积约 6000 平方米，引进数十台先进的精密数控车床及检测设备，成立自有机加工中心和智慧工厂装配生产线，实现本体机械零部件精度及部件组装各环节的严格质量控制。秉承人机合作理念，整合物联数字化信息平台，搭载自有 MES 系统，实现从核心零部件到机器人本体的生产可查询、生产过程可追溯的全方位管理模式，让客户通过实时共享参与到产品“智造”全过程。独有的 24 小时标准性能检测流程，严格执行的 CE、GB/T19001-2016 / ISO9001:2015 等多项国际质量管理体系，有效保障产品质量的持续高标准与稳定性。

目前，已在食品、医药、物流、日化、3C 及新能源行业的理料分拣、装托装箱、生产装配、精密测量、精密定位等应用中得到广泛认可，与多家国际知名企业建立长期稳定的合作关系，对生产效率的提升及持续改善成效显著。2 小时响应，24 小时抵达，72 小时解决问题的售后服务宗旨更是得到客户的积极肯定。

抓住《中国制造 2025》重要战略的发展机遇，实现产业结构转型，助力中国制造走向“中国智造”，这是国人职责，更是勃肯特人的使命。



理料



分拣



涂胶

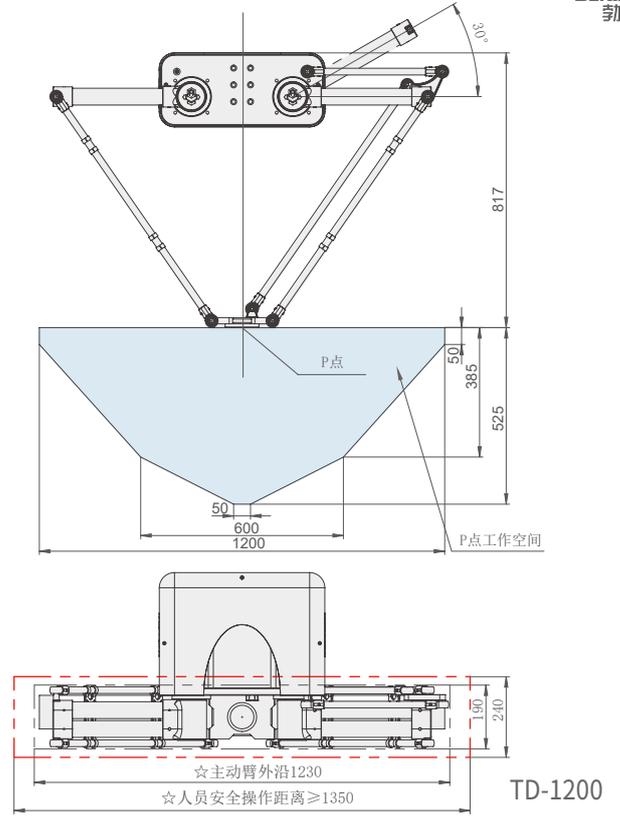
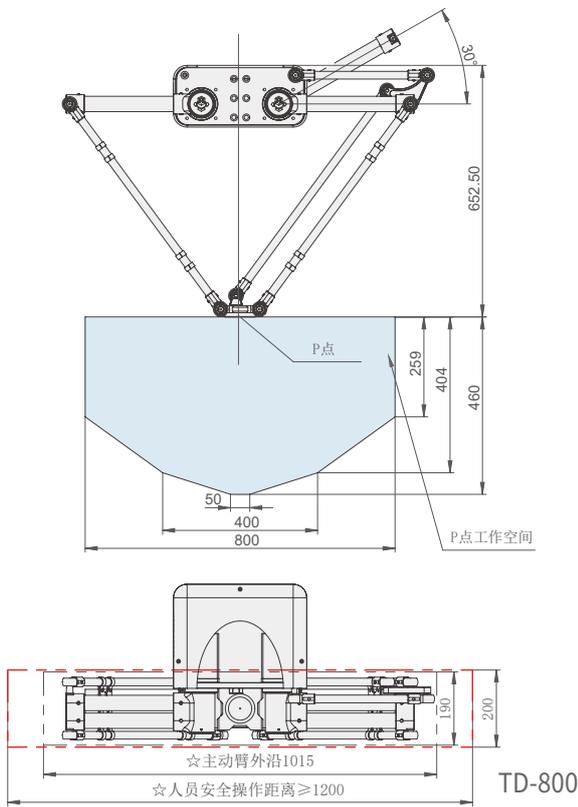


搬运



装箱

工作范围和实际尺寸

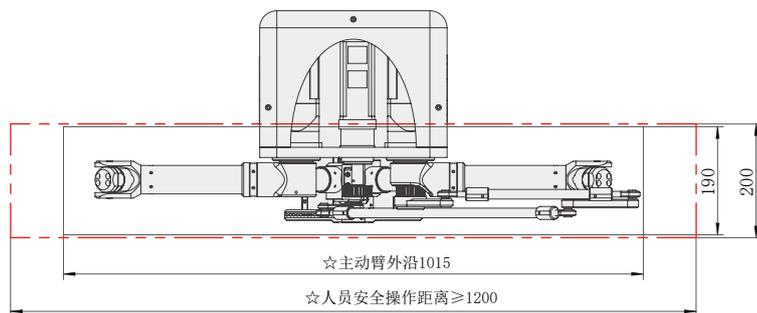
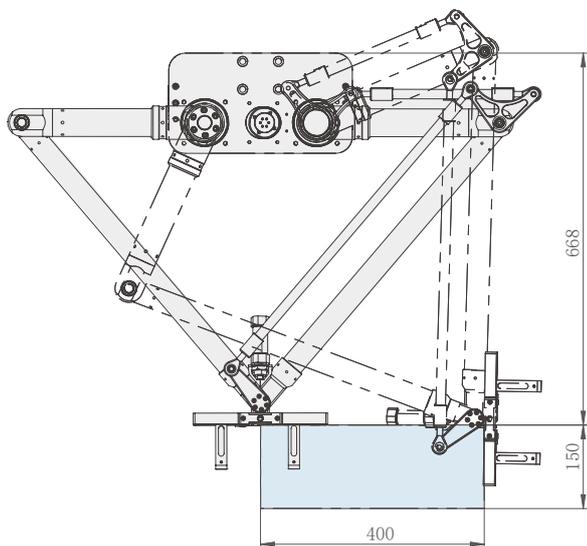


产品参数表

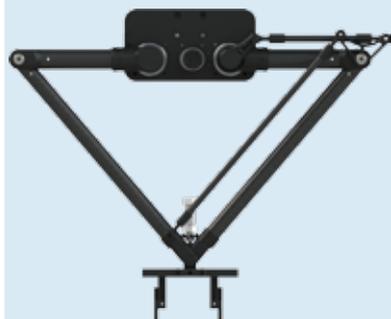


规格	TD-800[2]	TD-800[3]	TD-1200[2]	TD-1200[3]
轴数	2	2+1	2	2+1
臂展 (mm)	800	800	1200	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	460	200	525	420
额定负载 (kg) ^②	8	8	20	20
最大负载 (kg) ^③	15	15	30	30
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°
节拍 25/305/25 (次/min) (mm) 0.1kg	180	160	160	150
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	2	2.5	3.5	4
本体重量 (kg)	30	35	64	69
安装方式	侧挂			
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



产品参数表



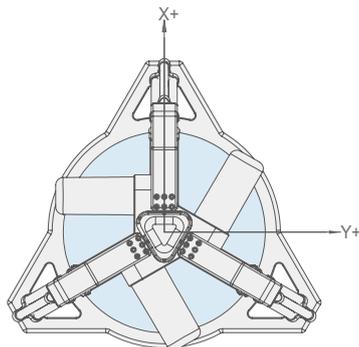
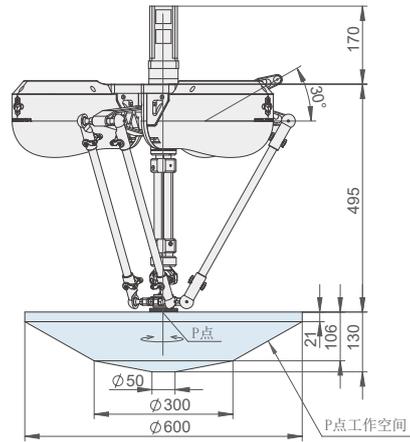
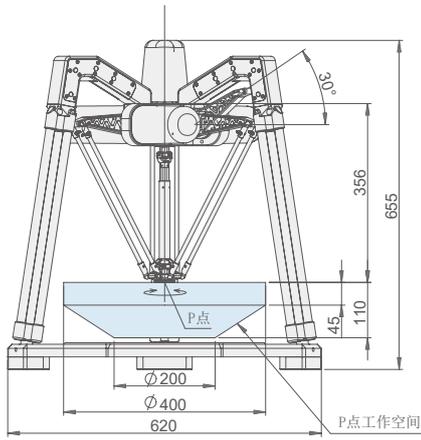
规格	TD-800[3]
轴数	2+1
臂展 (mm)	800
最大拾放高度 (mm) ^①	200
额定负载 (kg) ^②	1
最大负载 (kg) ^③	3
重复定位精度 (mm)	±0.1
角度重复定位精度	±0.1°
旋转角度	0°—+90°
节拍 25/305/25 (次/min) (mm) 0.1kg	100
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	20Nm
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	50Nm
电源电压 (v)	AC380
额定功率 (KVA)	6
本体重量 (kg)	50
安装方式	侧挂
环境温度	0~45°C
相对湿度	15~85%
防护等级	IP54
安全	安全停、紧急停
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

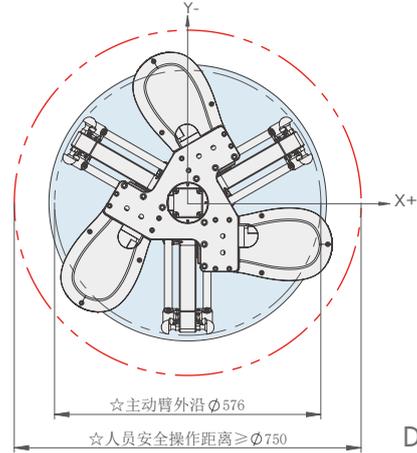


BEKANNTER
勃肯特

工作范围和实际尺寸



D-400



D-600

产品参数表



规格	D-400[3]	D-400[4]	D-600[3]	D-600[4]
轴数	3	3+1	3	3+1
臂展 (mm)	400	400	600	600
最大拾放高度 (mm) ^①	120	110	225	130
额定负载 (kg) ^②	0.5	0.5	3	3
最大负载 (kg) ^③	1	1	8	5
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°
节拍 25/305/25 (次/min) (mm)	160	160	230	220
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.025
电源电压 (v)	AC220	AC220	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	0.5	0.6	3	3.5
本体重量 (kg)	16	18	20	22
安装方式	桌面放置	桌面放置	吊装	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

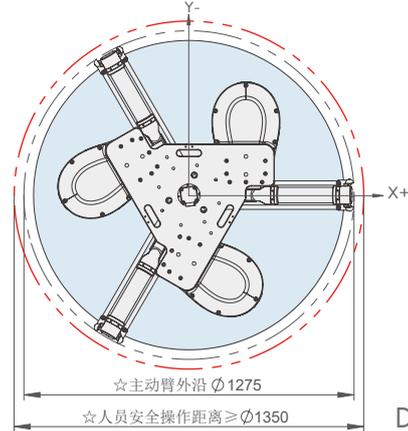
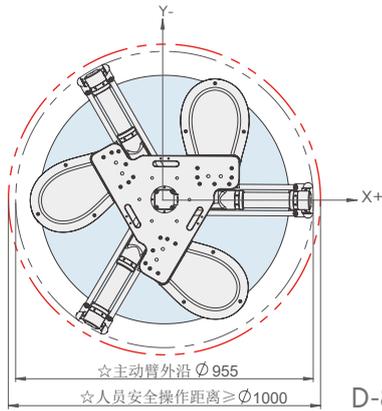
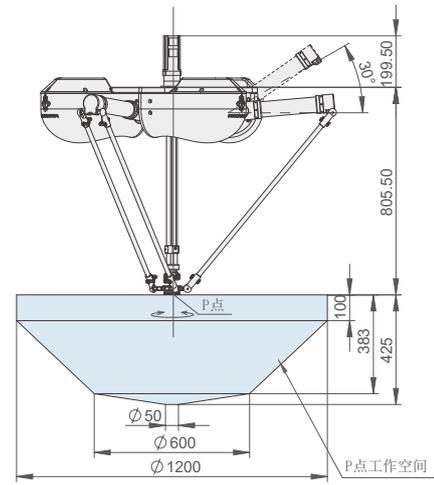
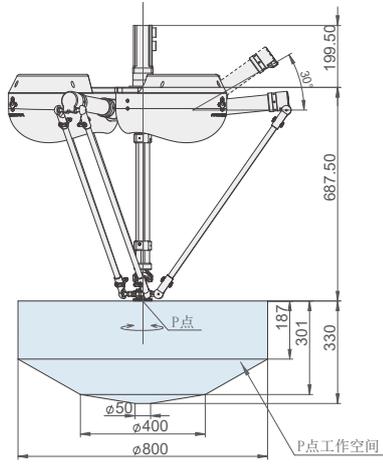


BEKANTER
勃肯特

工作范围和实际尺寸

并
联
系
列
—
并
联
三
加
一
轴

D-800
D-1200



产品参数表

D-800

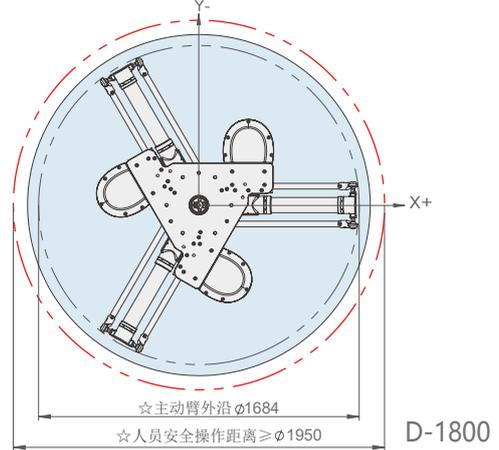
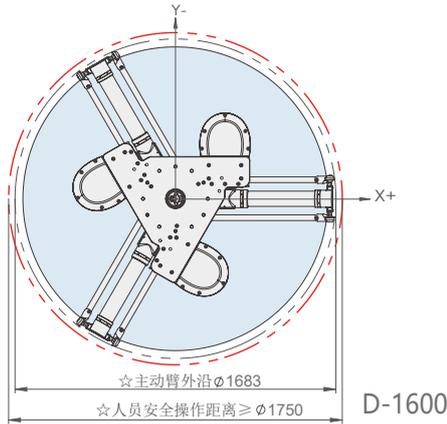
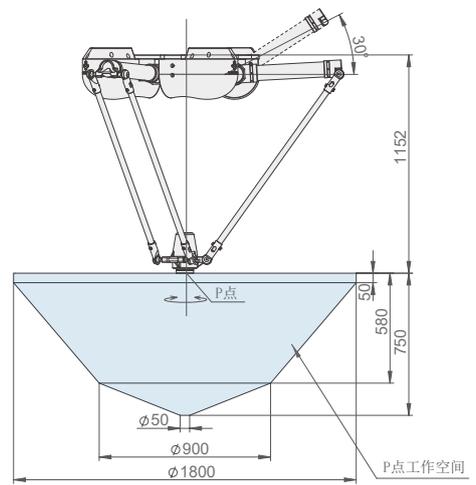
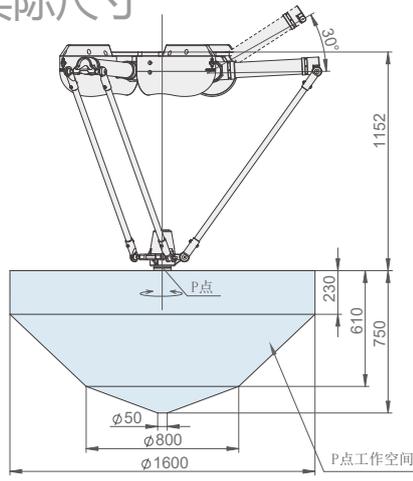
D-1200



规格	D-800[3]	D-800[4]	D-1200[3]	D-1200[4]
轴数	3	3+1	3	3+1
臂展 (mm)	800	800	1200	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	355	330	520	425
额定负载 (kg) ^②	3	3	5	5
最大负载 (kg) ^③	8	5	8	8
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°
节拍 25/305/25 (次/min) (mm)	0.1kg 280	240	230	200
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	3	3.5	5.5	6
本体重量 (kg)	64	66	93	95
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

工作范围和实际尺寸



产品参数表



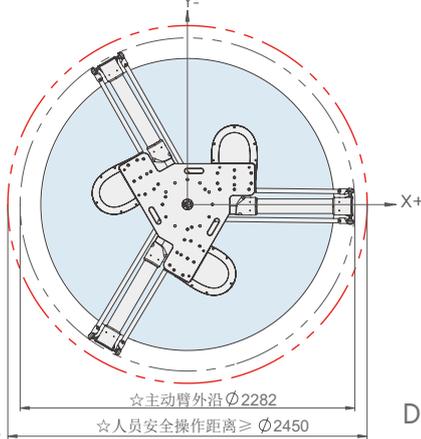
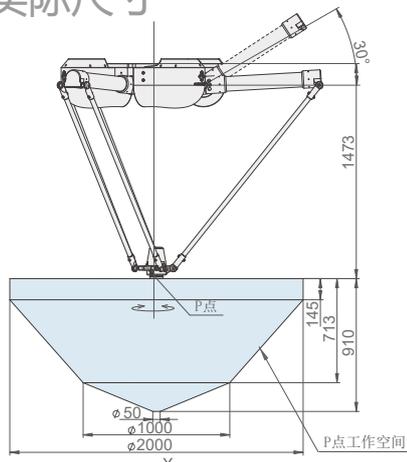
规格	D-1600[3]	D-1600[4]	D-1800[3]	D-1800[4]
轴数	3	3+1	3	3+1
臂展 (mm)	1600	1600	1800	1800
最大拾放高度 (mm) ^①	710	750	690	750
额定负载 (kg) ^②	8	8	8	8
最大负载 (kg) ^③	15	15	15	15
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°
节拍 (次/min)	25/305/25	25/305/25	25/305/25	25/305/25
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025	—	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	5.5	6	5.5	6
本体重量 (kg)	103	105	108	110
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

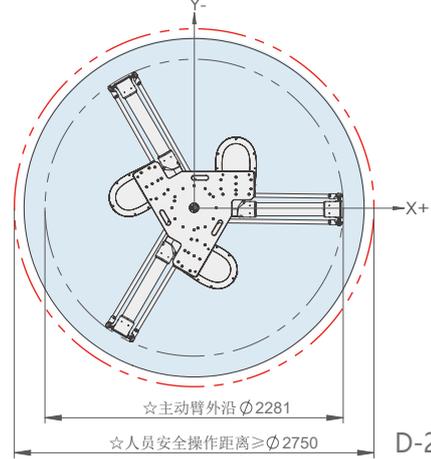
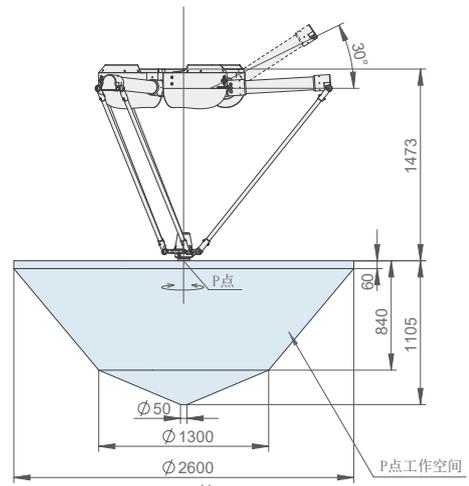
② 额定负载:机器人长期运行,各项性能指标最佳状态下,末端所能承受的最大负载量

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

工作范围和实际尺寸



D-2000



D-2600

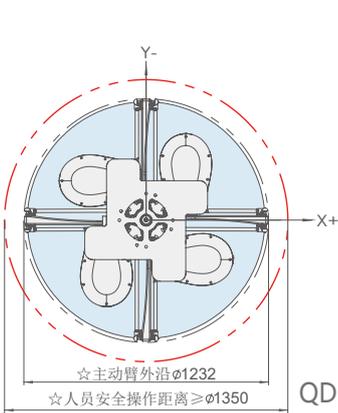
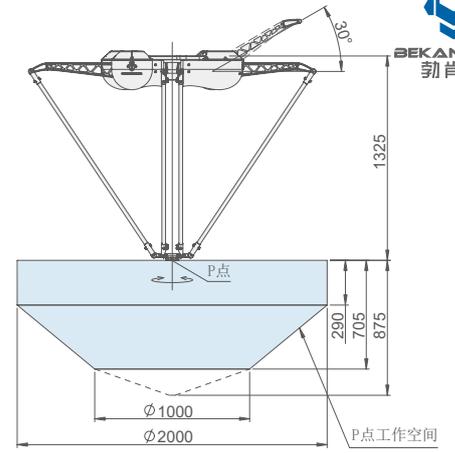
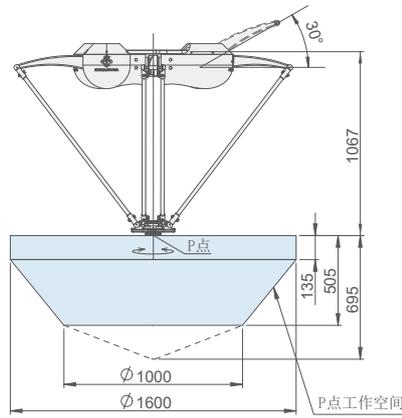
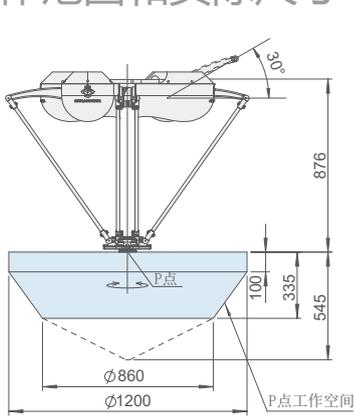
产品参数表



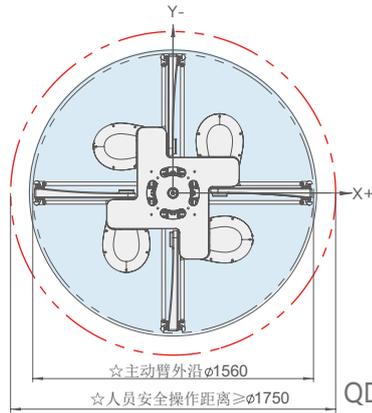
规格	D-2000[3]	D-2000[4]	D-2600[3]	D-2600[4]
轴数	3	3+1	3	3+1
臂展 (mm)	2000	2000	2600	2600
最大拾放高度 (mm) ^①	910	910	1105	1105
额定负载 (kg) ^②	15	15	30	30
最大负载 (kg) ^③	30	30	50	50
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	—	±0.1°	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°	—	±360°
节拍 25/305/25 (次/min) 0.1kg (mm)	120	120	120	120
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.11	—	0.56
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.22	—	0.12
电源电压 (v)	AC380	AC380	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	10.5	11	10.5	11
本体重量 (kg)	170	170	266	268
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

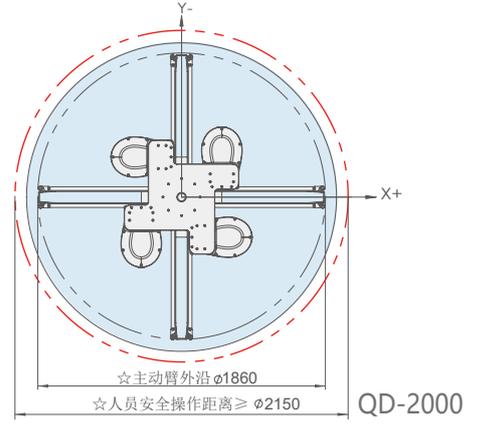
工作范围和实际尺寸



QD-1200

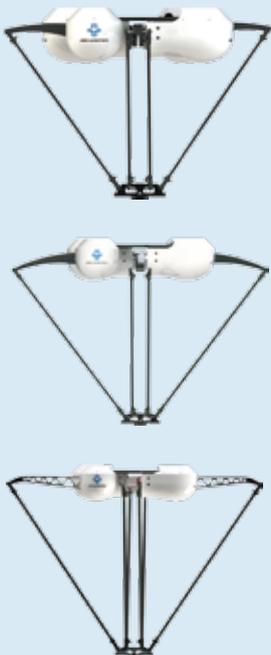


QD-1600



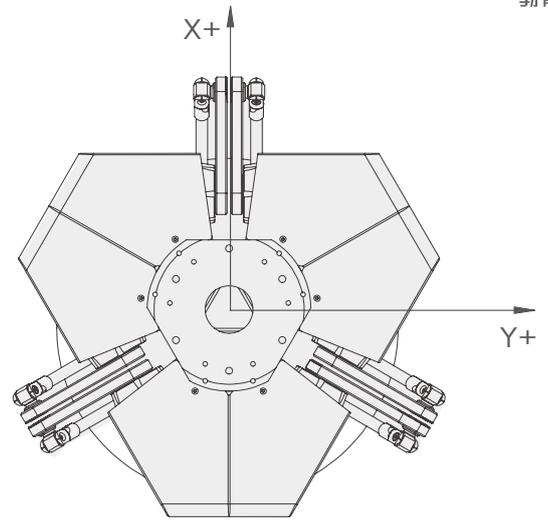
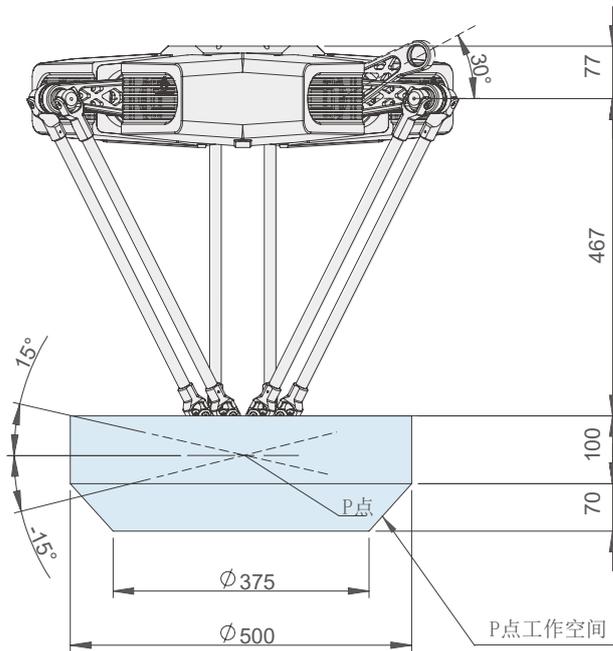
QD-2000

产品参数表



规格	QD-1200	QD-1600	QD-2000
轴数	4	4	4
臂展 (mm)	1200	1600	2000
最大拾放高度 (mm) ^①	545	695	875
额定负载 (kg) ^②	8	8	15
最大负载 (kg) ^③	15	20	30
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	±0.1°	±0.1°	±0.1°
旋转角度	±45°/±90°/±180°	±45°/±90°/±180°	±45°/±90°/±180°
节拍 (次/min)	25/305/25	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)	7.5	7.5	11
本体重量 (kg)	100	115	130
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



产品参数表



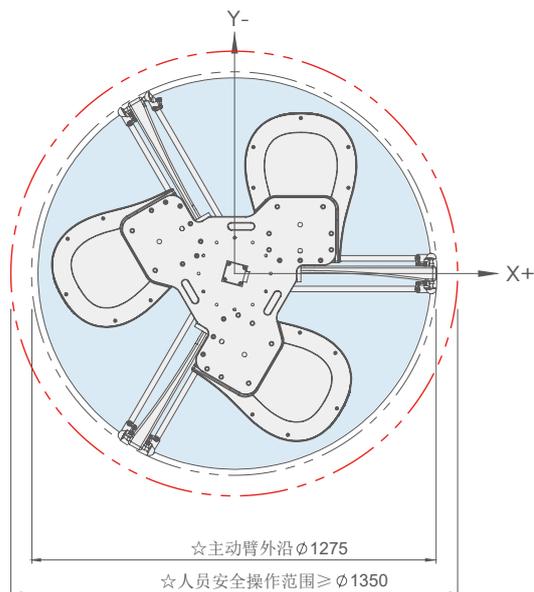
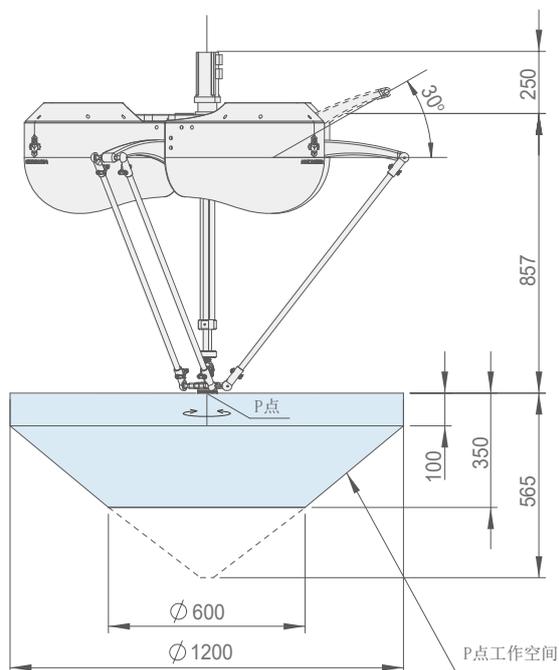
规格	Stewart-500
轴数	6
臂展 (mm)	500
最大拾放高度 (mm) ^①	285
额定负载 (kg) ^②	1
最大负载 (kg) ^③	2
重复定位精度 (mm)	±0.01
角度重复定位精度	±0.1°
旋转角度	倾角±15°
节拍 25/305/25 (次/min) (mm) 0.1kg	120
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—
电源电压 (v)	AC220
额定功率 (KVA)	3
本体重量 (kg)	30
安装方式	吊装
环境温度	0~45°C
相对湿度	15~85%
防护等级	IP54
安全	安全停、紧急停
辐射	EMC/EMI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



BEKANNTER
勃肯特

工作范围和实际尺寸



ZD-1200

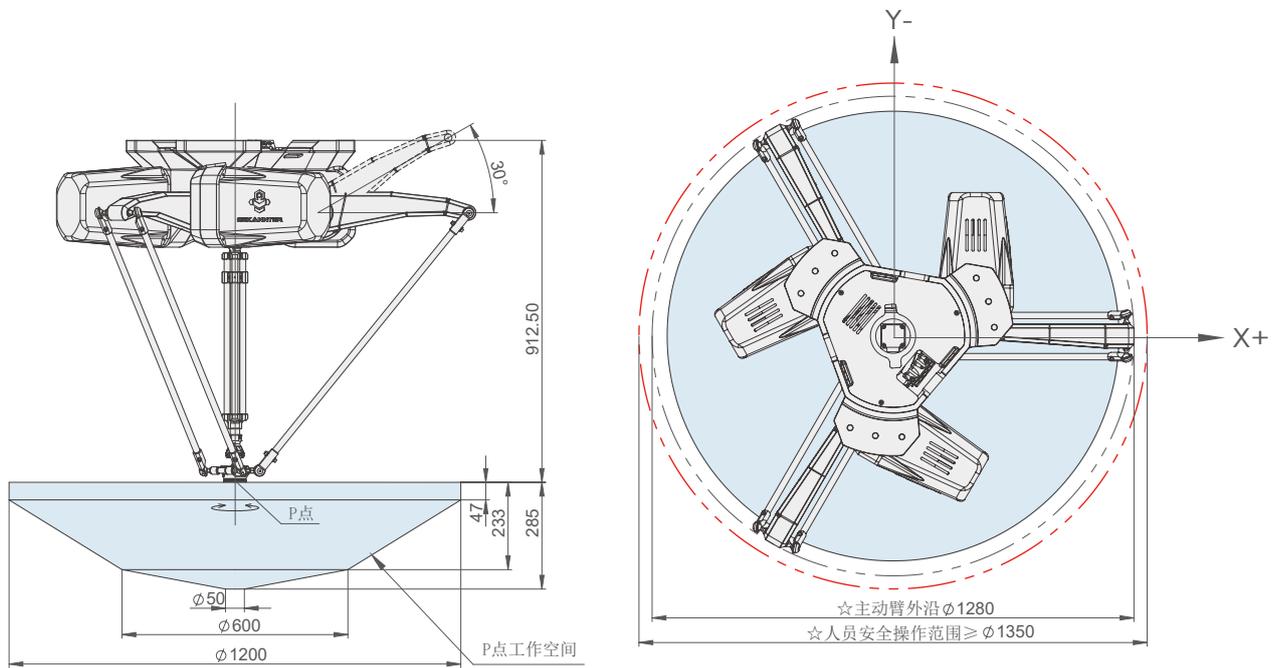
产品参数表



规格	ZD-1200[3]	ZD-1200[4]
轴数	3	3+1
臂展 (mm)	1200	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	565	390
额定负载 (kg) ^②	6	6
最大负载 (kg) ^③	10	10
重复定位精度 (mm)	±0.01	±0.01
角度重复定位精度	—	±0.1°
旋转角度	—	±360°
节拍 25/305/25 (次/min) (mm)	170	150
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	—	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	7	7.5
本体重量 (kg)	115	120
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

工作范围和实际尺寸



产品参数表



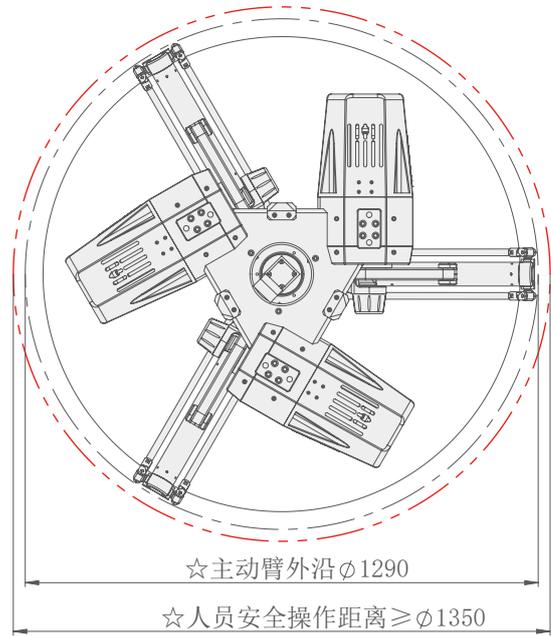
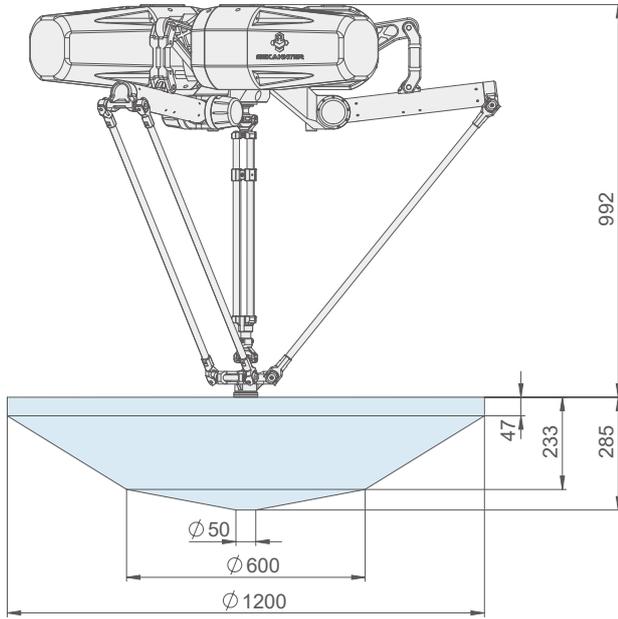
规格	Polyhedron-1200[4]
轴数	3+1
臂展 (mm)	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	325
额定负载 (kg) ^②	5
最大负载 (kg) ^③	8
重复定位精度 (mm)	±0.05
角度重复定位精度	±0.1°
旋转角度	±360°
节拍 (次/min) 25/305/25 (mm) 0.1kg	400
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	0.025
电源电压 (v)	AC380
额定功率 (KVA)	7.5
本体重量 (kg)	95
安装方式	吊装
环境温度	0~45°C
相对湿度	15~85%
防护等级	IP54
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



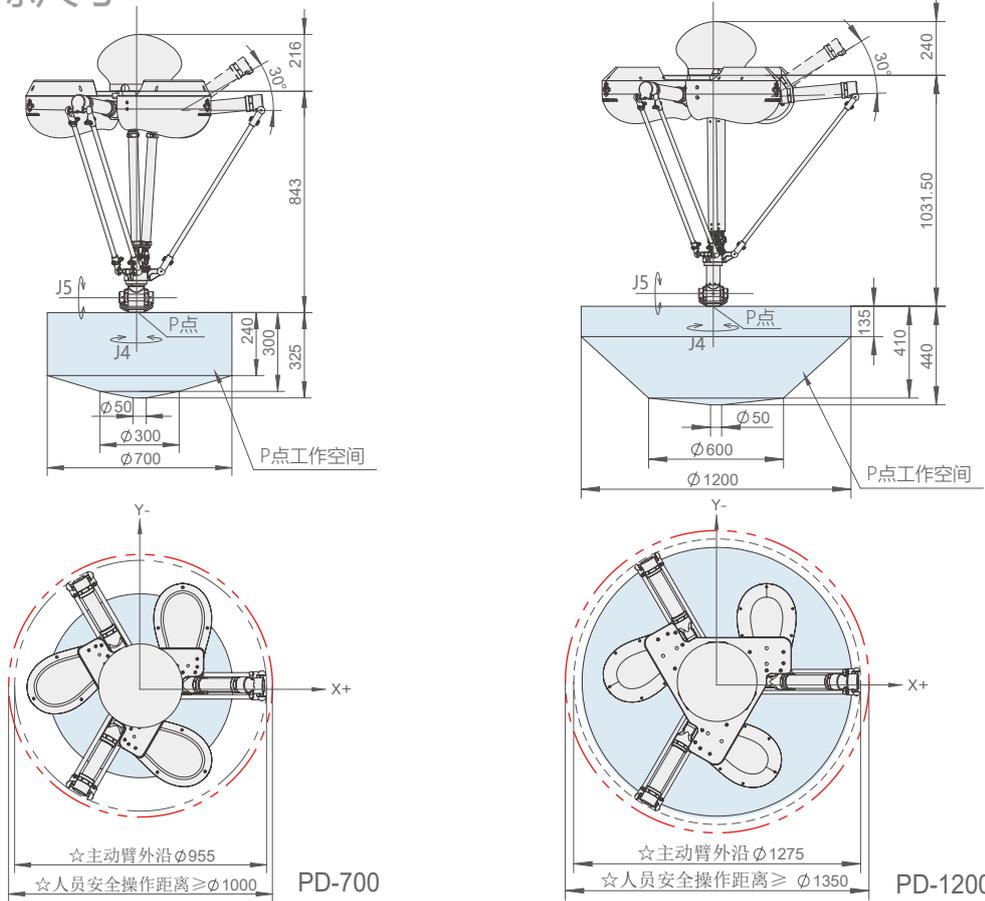
产品参数表



规格	Phantom-1200[4]
轴数	3+1
臂展 (mm)	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	285
额定负载 (kg) ^②	3
最大负载 (kg) ^③	5
重复定位精度 (mm)	± 0.1
角度重复定位精度	$\pm 0.1^\circ$
旋转角度	$\pm 360^\circ$
节拍 25/305/25 0.1kg (次/min) (mm)	500
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	0.025
电源电压 (v)	AC380
额定功率 (KVA)	7.5
本体重量 (kg)	95
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) 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

工作范围和实际尺寸



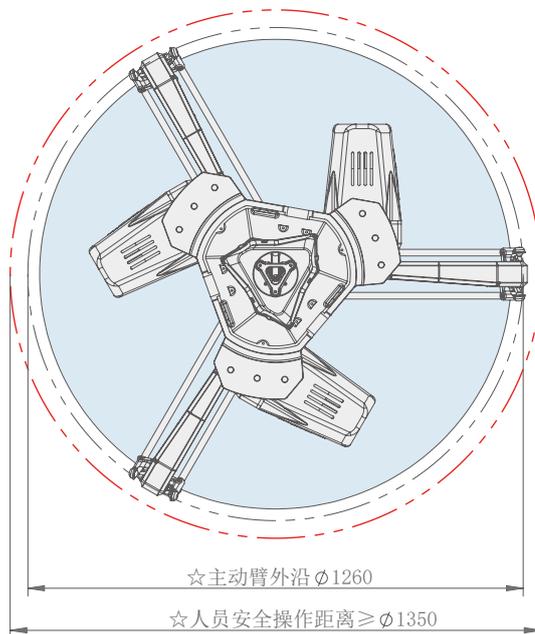
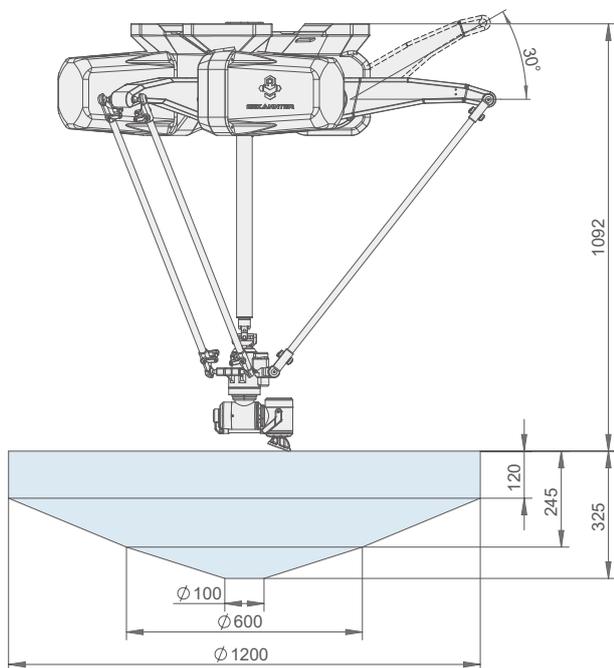
产品参数表



规格	PD-700	PD-1200
轴数	5	5
臂展 (mm)	700	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	325	440
额定负载 (kg) ^②	0.5	3
最大负载 (kg) ^③	1	5
重复定位精度 (mm)	±0.1	±0.1
角度重复定位精度	±0.2°	±0.2°
J4轴旋转角度	±360°	±360°
J5轴旋转角度	±90°	±90°
J6轴旋转角度	—	—
节拍 25/305/25 (次/min) (mm) 0.1kg	165	160
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	0.01	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	0.025	0.025
电源电压 (v)	AC380	AC380
额定功率 (KVA)	3	6
本体重量 (kg)	85	100
安装方式	吊装	
环境温度	0~45°C	
相对湿度	15~85%	
防护等级	IP65	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

工作范围和实际尺寸



产品参数表



规格 HD-1200

轴数	6
臂展 (mm)	1200
最大拾放高度 (mm) ^①	325
额定负载 (kg) ^②	3
最大负载 (kg) ^③	5
重复定位精度 (mm)	± 0.1
角度重复定位精度	$\pm 0.2^\circ$
J4轴旋转角度	$\pm 360^\circ$
J5轴旋转角度	$\pm 90^\circ$
J6轴旋转角度	$\pm 360^\circ$
节拍 25/305/25 (次/min) (mm)	0.1kg 120
容许额定惯性力矩 (kg.m ²)	0.01
容许最大惯性力矩 (kg.m ²)	0.025
电源电压 (v)	AC380
额定功率 (KVA)	6.5
本体重量 (kg)	105
安装方式	吊装
环境温度	0~45°C
相对湿度	15~85%
防护等级	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

负载 — 节拍 对照表

节拍 (次/min)	行程/负载		并联两轴				并联三加一轴				
			TD-800[2]	TD-800[3]	TD-1200[2]	TD-1200[3]	D-400[3]	D-400[4]	D-600[3]	D-600[4]	D-800[3]
25/305/25 (mm)	0.1kg	180	160	160	150	160	160	230	220	280	
	1kg	150	120	150	145	120	120	210	195	235	
	3kg	115	105	145	140	/	/	185	170	180	
	5kg	100	85	140	130	/	/	160	150	135	
	8kg	80	55	120	115	/	/	140	/	105	
	15kg	55	35	100	90	/	/	/	/	/	
90/400/90 (mm)	0.1kg	130	120	115	105	/	/	180	170	205	
	1kg	110	100	110	100	/	/	165	150	170	
	3kg	90	80	100	95	/	/	145	130	150	
	5kg	70	65	95	85	/	/	125	115	125	
	8kg	55	45	80	70	/	/	100	/	95	
	15kg	40	30	65	55	/	/	/	/	/	

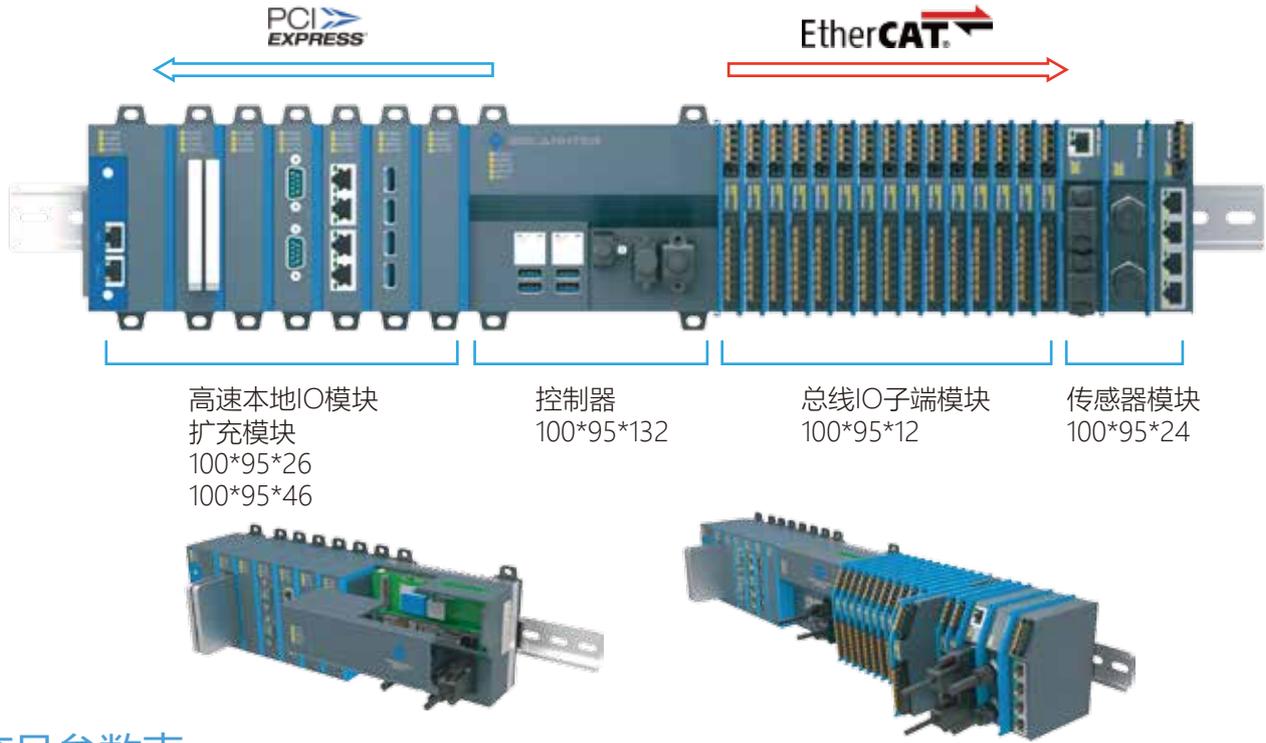
节拍 (次/min)	行程/负载		并联三加一轴							
			D-800[4]	D-1200[3]	D-1200[4]	D-1600[3]	D-1600[4]	D-1800[3]	D-1800[4]	D-2000[3]
25/305/25 (mm)	0.1kg	240	230	200	200	185	200	180	110	110
	1kg	195	205	175	185	170	180	160	105	105
	3kg	140	180	145	175	140	160	135	100	100
	5kg	115	160	130	155	130	135	125	95	95
	8kg	/	135	110	135	120	120	115	85	85
	15kg	/	110	90	90	60	85	55	70	70
90/400/90 (mm)	0.1kg	175	160	145	150	140	145	135	90	90
	1kg	135	140	135	140	130	135	125	85	85
	3kg	110	120	105	130	115	125	110	80	80
	5kg	90	110	95	120	105	110	100	75	75
	8kg	/	100	80	110	90	95	90	65	65
	15kg	/	70	65	75	55	60	50	50	50

节拍 (次/min)	行程/负载		并联三加一轴		特款直驱		特款高速		并联四轴
			D-2600[3]	D-2600[4]	ZD-1200[3]	ZD-1200[4]	Polyhedron-1200[4]	Phantom-1200[4]	QD-1200
25/305/25 (mm)	0.1kg	120	120	170	150	400	500	240	
	1kg	115	115	150	135	240	385	190	
	3kg	110	110	135	120	200	290	160	
	5kg	105	105	120	110	140	195	145	
	8kg	95	95	105	100	/	/	120	
	15kg	80	80	/	/	/	/	100	
90/400/90 (mm)	0.1kg	100	100	130	110	290	/	130	
	1kg	90	90	110	100	185	/	120	
	3kg	80	80	100	90	145	/	110	
	5kg	70	70	90	80	85	/	100	
	8kg	60	60	75	70	/	/	90	
	15kg	50	50	/	/	/	/	75	

节拍 (次/min)	行程/负载		并联四轴		并联六轴	串并混联五轴/六轴	
			QD-1600	QD-2000	Stewart-500	PD-700	PD-1200
25/305/25 (mm)	0.1kg	160	120	120	165	160	120
	1kg	145	110	100	130	140	110
	3kg	120	105	/	/	125	100
	5kg	110	100	/	/	110	80
	8kg	100	95	/	/	/	/
	15kg	55	75	/	/	/	/
90/400/90 (mm)	0.1kg	120	90	85	145	130	105
	1kg	110	80	60	120	120	95
	3kg	100	75	/	/	105	85
	5kg	90	65	/	/	85	65
	8kg	80	60	/	/	/	/
	15kg	65	50	/	/	/	/

视觉、运动双控平台

无线集成、边缘计算、运动控制、视觉处理及外部感知



高速本地IO模块
扩充模块
100*95*26
100*95*46

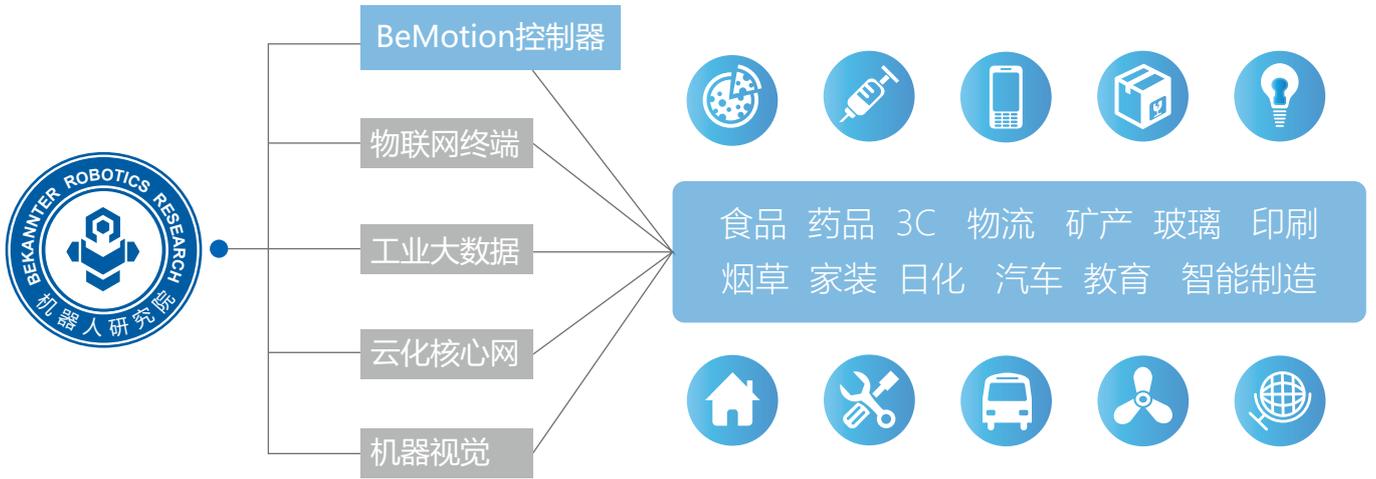
控制器
100*95*132

总线IO子端模块
100*95*12

传感器模块
100*95*24

产品参数表

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



EtherCAT总线协议

控制轴数理论上没有上限
体积小、接线少
更新迭代成本低，速度快

搭建于X86 i7平台之上

高性能、高算力
内核独占，处理速度快
性能稳定

预装物联网模块

获取实时运行数据，为构建客户私有工业云与机器人生态公有工业云做准备

深度挖掘云端海量数据

完善机器人自适应控制模型，降低后期维护成本，提高设备使用寿命



PC Communication IO RS-232/422/485, Ethernet, GPIB, PoE, Wi-Fi, 3G, LoRa 	High Performance Embedded IPC 	General Automation I/O <100kHz Data Acquisition, AO, DI, DO, Counter, Pulse Out
PC Interface IO / Storage Expansion USB3.0, SATA, PCIe-mini, SD Card, CFast 	Factory Automation Controller Platform 	Remote Condition Monitoring IO 20K~50KHz Data Acquisition, IEPE, Strain Gauge, tension
Signal Acquisition IO >100kHz Data Acquisition 	Remote Automation Platform RS-232/422/485, Ethernet, GPIB, PoE, Wi-Fi, 3G, LoRa 	Power Metering IO 3-phase Power Input Metering, Voltage, Current, Power
Advantech iDoor Expansion Fieldbus Expansion through PCIe-mini card 	Intelligent Cloud Coupler Upload selected data to the Public/Private Cloud 	Distributed Communication IO RS-232/422/485, IO-Link, M-bus, CAN,

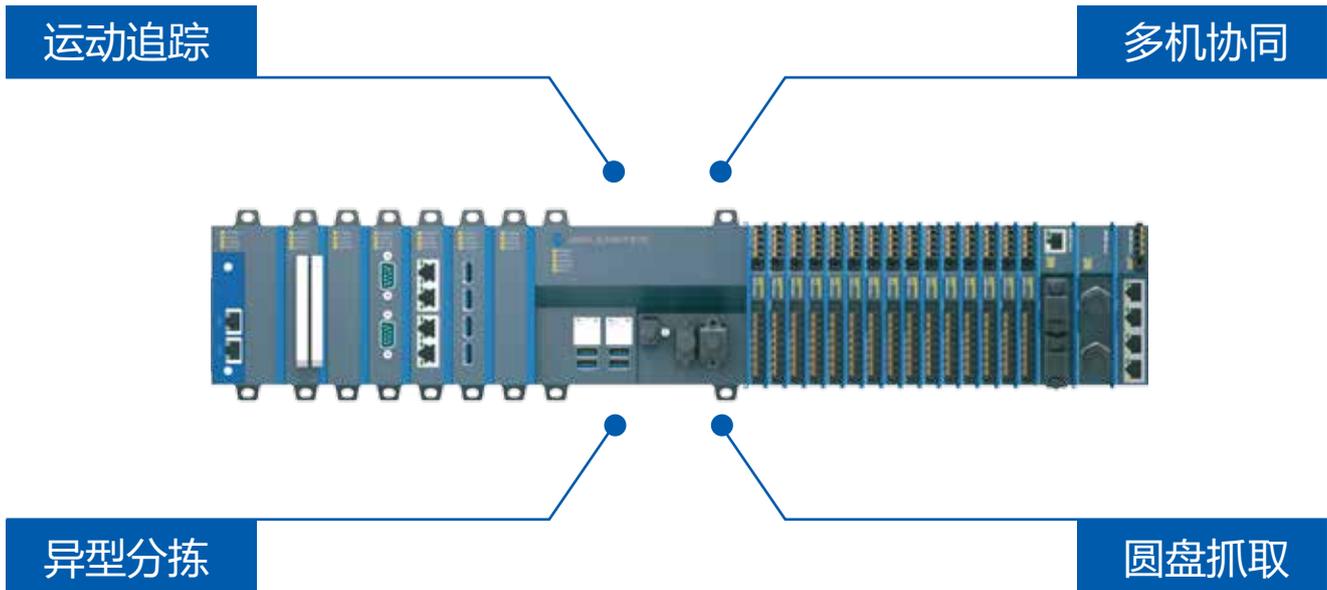


智能追踪定位—高速定位视觉传感系统

为分拣取放应用场景量身定制；
 实时采集目标图像，特定的图像处理算法
 可接入多路实时外部编码器数据；
 配合编码器数据视觉实现物体坐标滤重；
 滤重之后的有效坐标可以灵活添加各类属性；

智能分配任务—和谐高速基于视觉的任务分配系统

为多机协同应用场景量身定制；
 内置卷积神经网络+决策树算法模型；
 多机数量在线动态调整，最多支持4台设备；
 配合编码器数据视觉实现物体坐标滤重；
 滤重之后的有效坐标可以灵活添加各类属性；



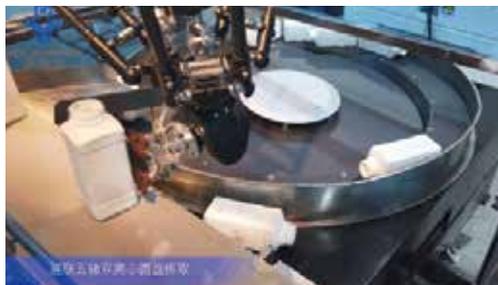
智能垛型计算—高效分拣异型烟分拣系统

为异型烟分拣应用场景量身定制；
 集成根据单日订单生成最优垛型算法；
 多级冗余容错机制，确保损烟概率最小；
 人机界面动态展示实时垛型信息；

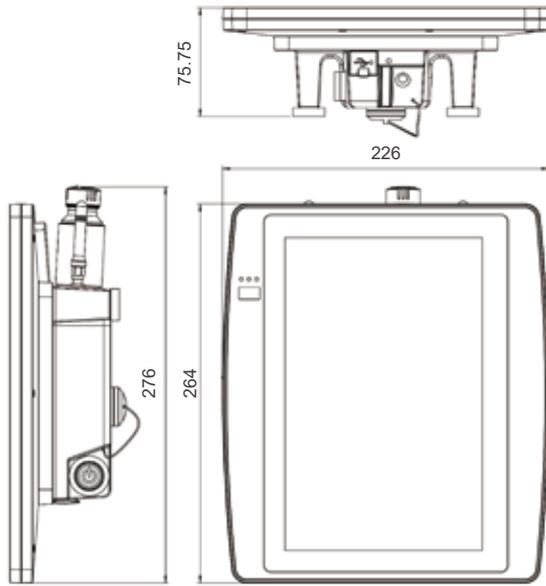


智能追踪抓取—简化工艺圆盘抓取系统

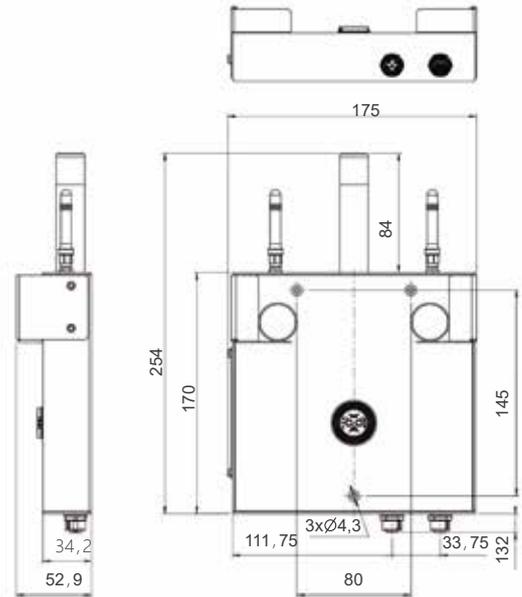
运用圆形轨迹追踪算法，配合视觉系统将位置信息实时转换；
 配合高速并联机器人，可大幅提高工作效率；
 将集成工艺流程化繁为简，大大缩小占地面积；



机械规格



无线操作面板



无线基站

产品参数表



无线操作面板

无线基站

规格

尺寸: 226 x 264 x 75.75 mm (宽 x 高 x 厚)
重量: 通常 1.35 kg
显示类型: 10.1" TFT LCD 彩色显示

尺寸: 175 x 267.4 x 52.9 mm (宽 x 高 x 厚)
重量: 约 1.55 kg

性能数据

电池: 3880 mAh 锂电池 / 电池最高续航: 2小时连接工作
通过USB-C和基站充电2-2.5小时
充电: (视环境温度而定)
接口: 1x USB 2.0 Type-A (主机)
1x USB 2.0 Type-C (可逆性, 充电)
1x WLAN 双频 (2.4 GHz, 5 GHz 同步)

接口: 1x 磁性连接器, 用于电池充电
1x M12 电源和以太网连接器
1x M12 以太网连接器 (可选)
1x WLAN 双频 (2.4 GHz, 5 GHz 同步)
1x USB 2.0 Type-C (双用途端口DRP)

电气要求

充电电压磁性连接器: 一般 +19 V DC、
最小 +15 V DC、最大 +24 V
充电电流: 通过基站: 17.5 V时最高2.5 A
USB 主机负载: 最大 0.5 A

供电电压: 一般为 +24 V 直流 (SELV/PELV)、
最小 +20 V 直流、最大 +30 V 直流
电流消耗: 约 200 mA, 最大容量 2.5 A 全充满
USB 主机负载: 最大 0.5 A

无线WLAN 2.4 GHz

频率范围: 2399.5-2484.5 MHz 最大传输功率: 20 dBm (100 mW) EIRP
频道: 1-14 (2400-2483.5 MHz)

无线WLAN 5 GHz

频率范围: 5150-5350 MHz 5470-5725 MHz 最大传输功率: 23 dBm (200 mW) EIRP
频道: 36-64 (5180-8320 MHz)

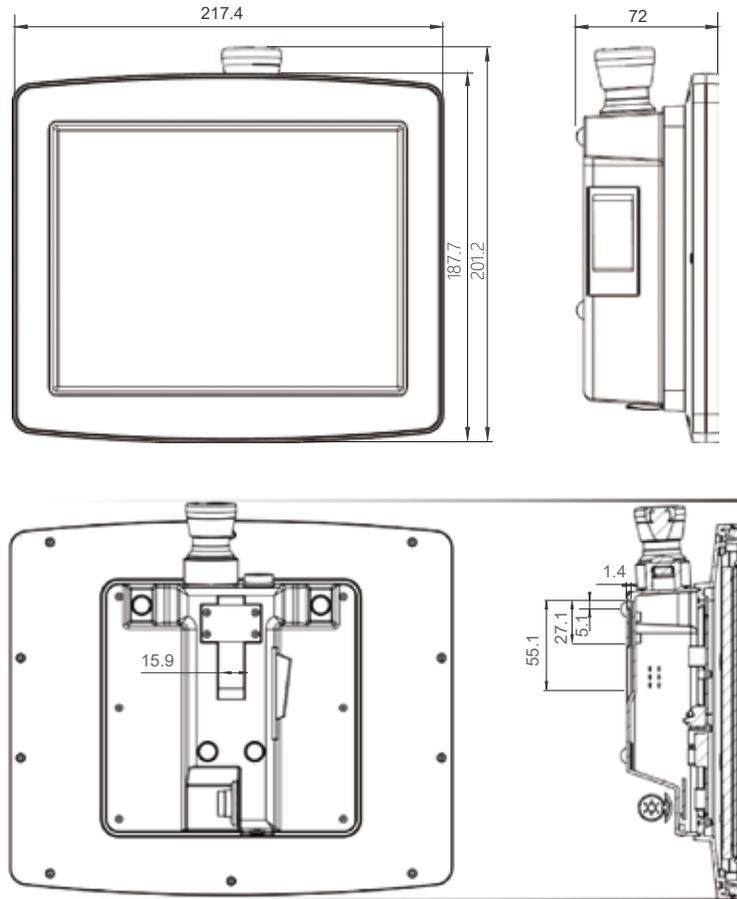
天线

数量: 2 频率范围: 2.4/5 GHz 最大传输功率: 25 W

环境温度

湿度: 10-90 %, 不凝结
保护模式: EN 60529 IP54(USB口已盖住情况下)

湿度: 10-90 %, 不凝结
保护模式: EN 60529 IP54



产品参数表

有线手持操控面板



规格	尺寸: 217.4 x 187.7 X 72 mm (宽 x 高 x 厚) (不包括紧急停止按钮和主开关) 重量: 一般来讲, 无线缆连接下约0.95公斤 显示器分辨率: 8.4" TFT 彩色显示 800 x 600 Pixel
性能数据	接口: 1x Ethernet 1x USB 2.0 Type A 1x 安全接口(1) 1x VARAN
电气要求	电源电压: 一般 +24 V DC (PELV) 最小 +24 V DC (PELV)、最大 +30 V DC (PELV) 电源电压UL: +24-30 V DC (NEC Class 2 or LVLC) USB 主机负载: 最大 0.5 A
环境温度	湿度: 10-90 %, 不凝结 保护模式: EN 60529 IP54(USB口已盖住情况下)

该示教器控制面板是一个智能手持控制面板, 选用8.4英寸SVGA TFT彩色显示屏, 用于编程和可视化的自动化编程。全屏幕面板, 通过触摸屏将工艺数据和参数进行输入, 小体积, 适合单手抓取, 且无需考虑左右手操作习惯, 使用更便捷。使用LSE mask编辑器, 支持在PC上创建图形, 新图形可被存储及显示在手持控制面板上, 从而将过程诊断、操作和监控功能得到进一步简化。

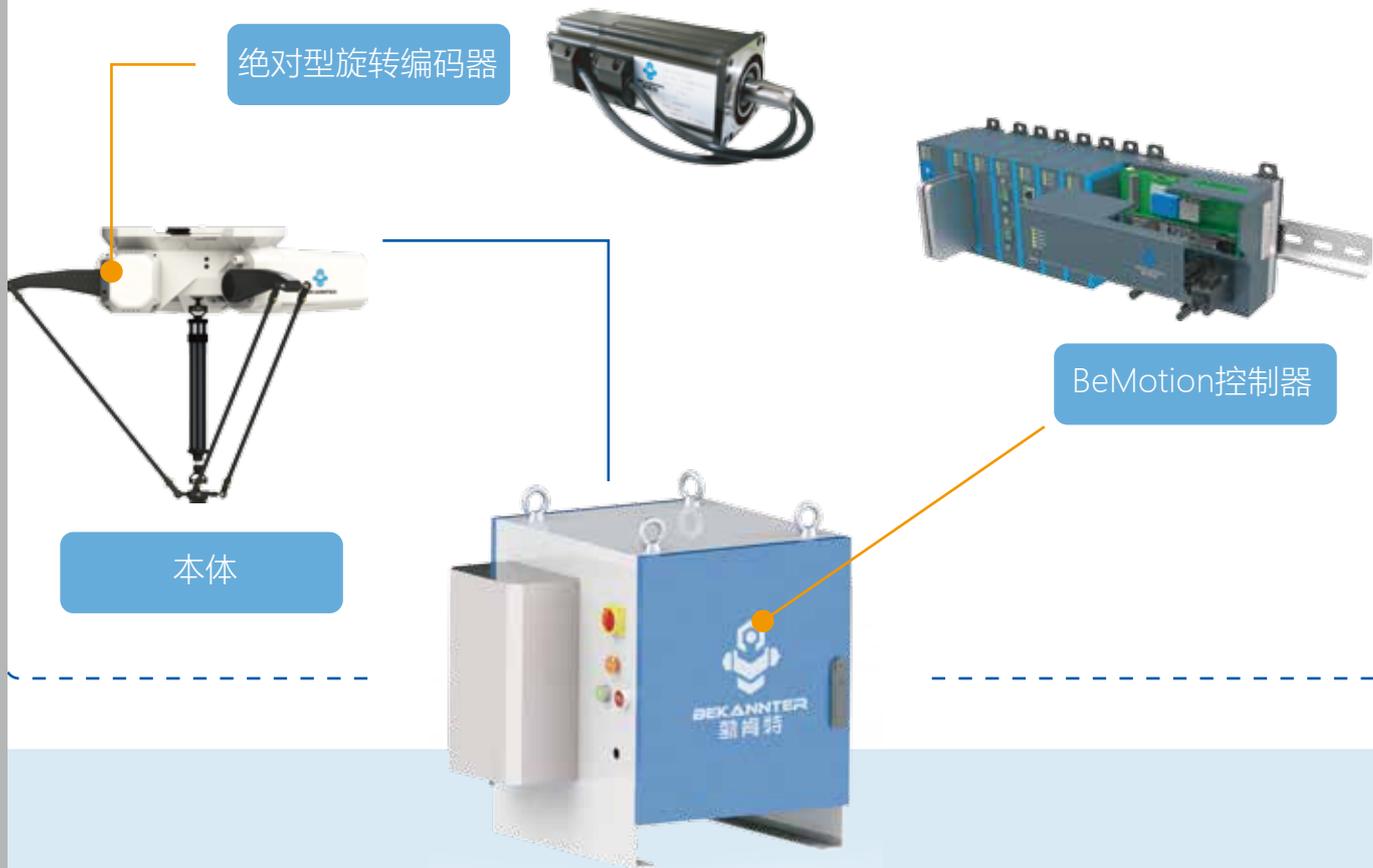
内置闪存卡可用于存储操作系统、应用程序和应用程序数据, 防止数据丢失。



BEKANTER
勃肯特

标配

产品结构 — 标配 / 选配



标准控制模块

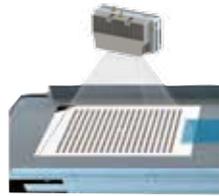
控制柜规格	E-1901	E-1901-V	E-ST-1901-V
可控制台数	1	1	2
控制柜硬件	运动控制器 / 伺服驱动器 / 辅助元器件 / 适合工业控制柜导轨式安装		
控制软件功能	支持点位运动、速度运动、电子凸轮、多轴插补 / PLC逻辑控制指令 / 码垛 / 视觉跟踪抓取 / 轴数控制示教器编程		
电气连接	AC380V三相五线制		
外形尺寸	HM: (732*670*760) SM: (422*599*485)	HM: (732*670*760) SM: (422*599*485)	ST: (572*536*425)
环境与安全	环境温度: -10°C~+60°C 相对湿度: 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)	

选配

示教器

工业相机

其它



有线示教器

无线示教器

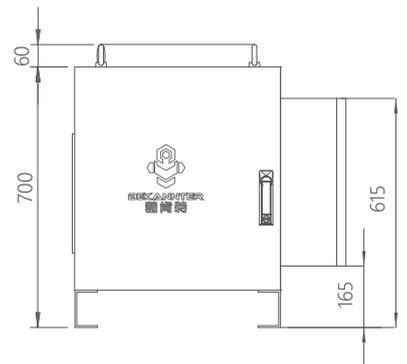
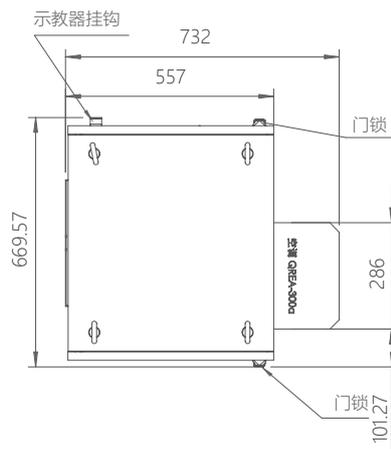
拖动示教



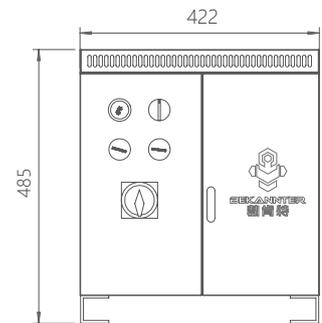
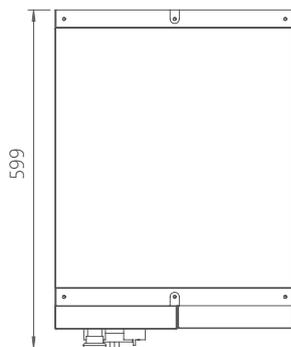
(俯视图)

(主视图)

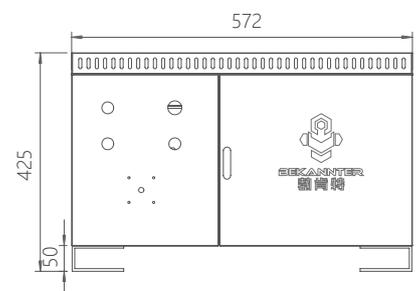
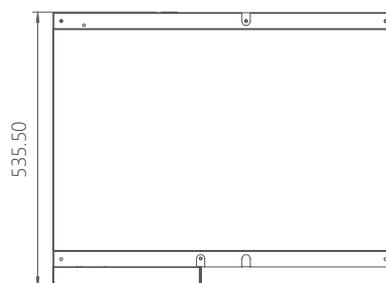
HM



SM

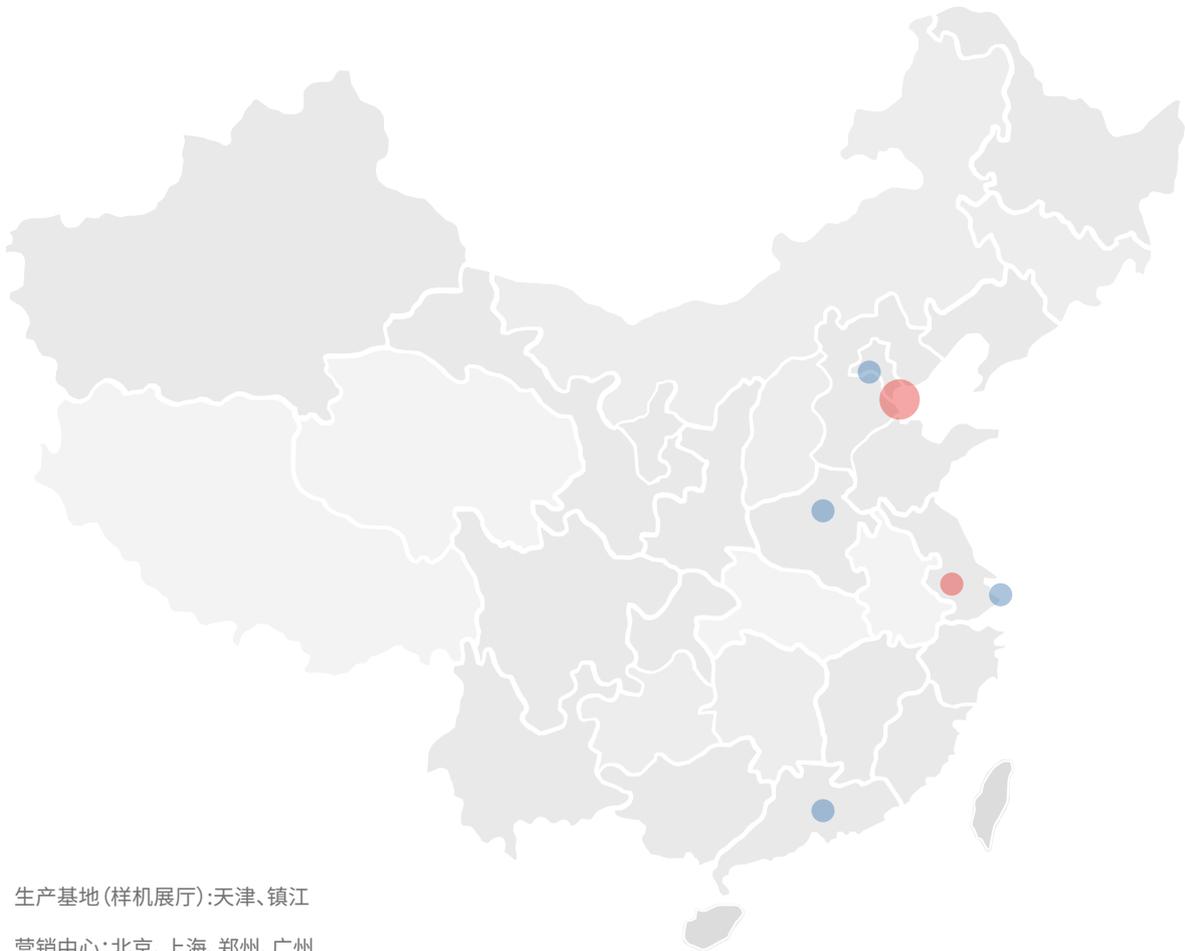


ST



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



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

实际项目应用案例赏析
请联系销售人员授权

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