

中空旋轉平臺

實現對任意角度的定位

Hollow
Rotary
Table





昆山嘉腾自动化科技有限公司是一家专业从事各种精密减速器的销售与机电整合解决方案为核心业务的供应商。

主要产品为高精度行星减速机，中空旋转平台，90度转向减速器,产品广泛应用与半导体自动化设施，航空航太，医疗设备，面板自动化设备，PC翻版设备,雕刻机，印刷包装自动化设备，雷射切割设备，多关节机器人及高速移动等自动化领域。

我们的使命是通过与最终用户、供应商、创新合作伙伴相互之间的合作，成为在自动化精密传动领域的最佳解决方案供应商，助力中国智造腾飞发展。

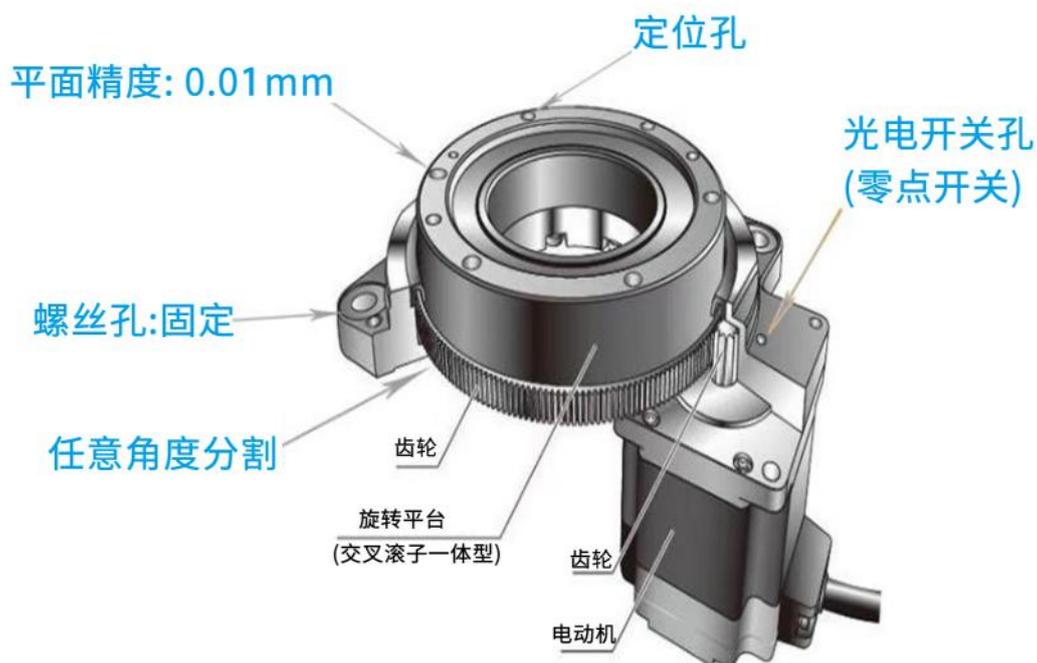
中空旋转平台

可搭配使用伺服马达，步进马达的一体化全新产品。

展现独特的性能可靠度。

具有高输出、高刚性、优异定位精度与重复定位精度的特徵。

满足用户多样化需求。



用途范例

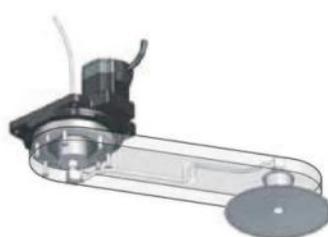
数控分度装置/自动化生产线/机械手关节/机床第四加工轮/各种自动检测设备

高性能.高刚性的用途

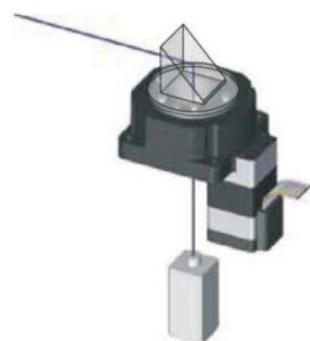
■ 负载惯性产生变化的用途



■ 施以惯量载重的用途



■ 光学用途



■ 高精度定位用途



■ 利用中空孔的高精度定位用途

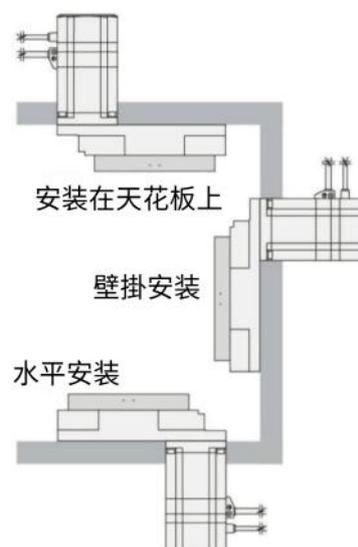


安装方向自由设计

旋转平台除水平安装外，还可垂直安装或倒挂安装，装置设计的范围较广。

使用时请注意：

中空旋转式传动装置偶尔会有少量润滑油渗出
如润滑油渗出导致周环境污染，请在定期检查时进行确认或安装接油盘等装置。





中空旋转平台汇总

中空旋转平台汇总	型号	规格	直径	减速比
	JT60-05k	60	28	5
	JT85-05k	85	33	5
	JT85-10k			10
	JT85-18k	18		
	JT110-05k	110	35	5
	JT110-10k			10
	JT130-06k	130	62	6
	JT130-10k			10
	JT130-18k			18
	JT170-10k	170	72	10
	JT170-18k			18
	JT200-10k	200	100	10
	JT200-18k			18
	JT280-10k	280	150	10



中空旋转平台汇总

嘉腾中空旋转平台是一种全新的旋转负载装置,它集高传动效率、高精度、高刚性、高性能比于一身,综合了伺服马达、凸轮分割器及直驱马达的优势。

使用高精度齿轮结构和径向轴承,提高了扭矩和刚性,承载更稳重,搭配伺服马达或步进马达可做任意角度分割,既满足分割器无法实现的位数控制,定位精度又可媲美直驱马达,可在短时间内实现惯性负载的定位。

一体机(中空+行星)	一体机型号	中空型号	行星型号	行星速比
	JT85R	JT85	JTH060	3,4,5,6,7,8,10
	JT110R	JT110	JTH065	3,4,5,6,7,8,10
	JT130R	JT130A	JTH060	3,4,5,6,7,8,10
	JT170R	JT170	JTH090	3,4,5,6,7,8,10
	JT200R	JT200	JTH090	3,4,5,6,7,8,10
	JT280R	JT280	JTH115	3,4,5,6,7,8,10
一体机(中空+行星)	一体机型号	中空型号	直角型号	直角速比
	JT60S	JT60	JTZ042	2,3
	JT85S	JT85	JTZ060	2,3,5
	JT130S	JT130	JTZ060	2,3,5
	JT170S	JT170	JTZ090	2,3,5
	JT200S	JT200	JTZ090	2,3,5
	JT280S	JT280	JTZ120	2,3,5

订货代码

系列	规格	减速比	马达类型	马达型代码	选购配件代码
JT	60	-05K	-SV	--	--
	85	-05K 10K 18K	-SV	--	--
	110	-05K10K	-SV	--	--
	130	-10K	-SV	--	--
		-18K	-OS	--	--
	170	-10K	-SV	--	--
		-10K	-SV	--	--
	200	-18K	-OS/-CS	--	--
280	-10K	-SV	--	--	



订货代码范例1: JT60-05K-SV-F/GYS500

订货代码范例2: JT85-18K-OS-ABC

中空旋转平台可根据客户设备应用需求订制特殊规格。

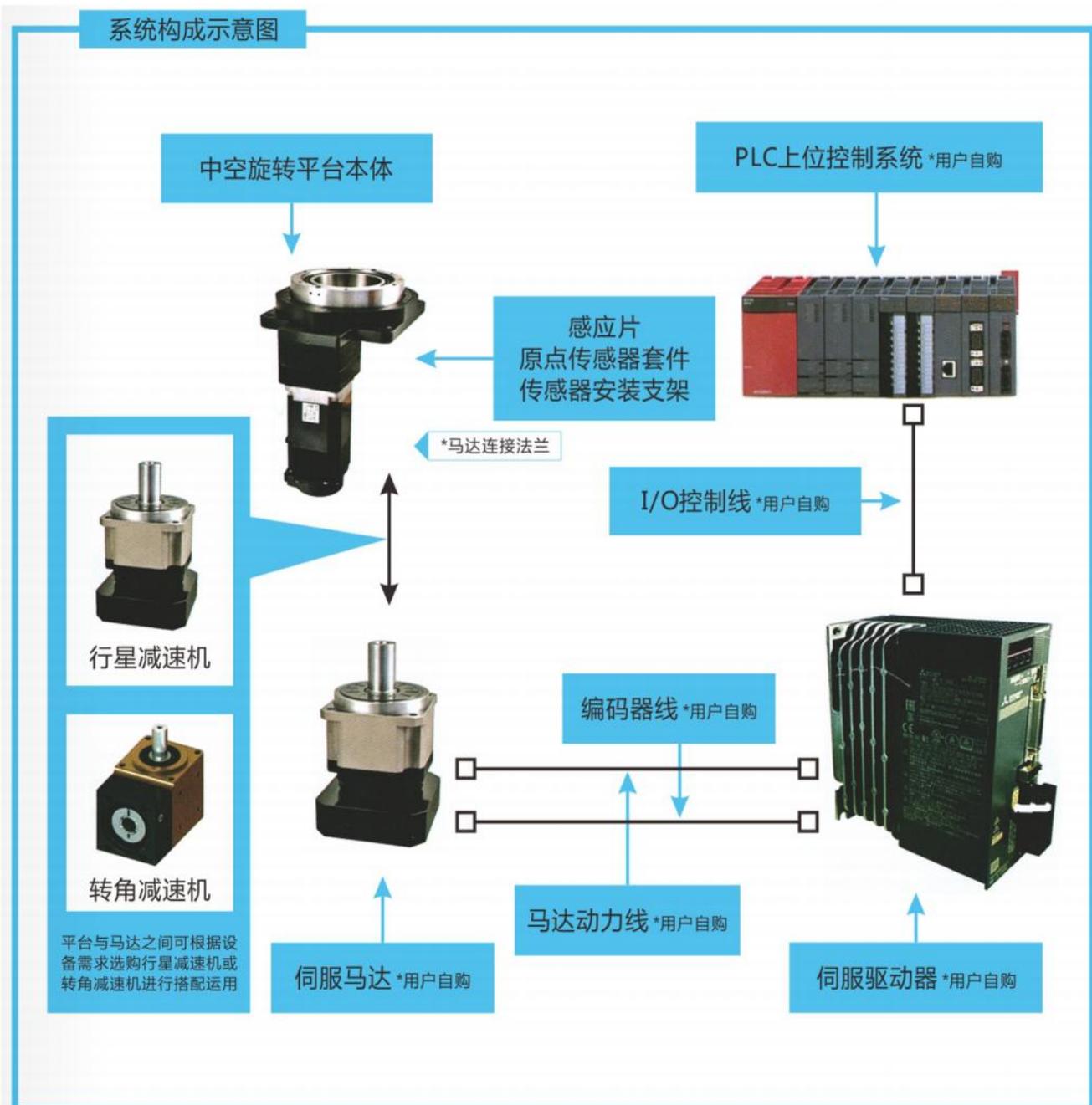


系统构成

SV伺服驱动

标准配置	平台本体 × 1台
选购配置	感应片1件
	原点传感器套件1套
	传感器安装支架1套

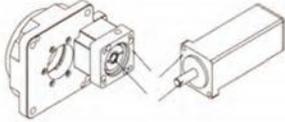
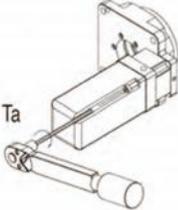
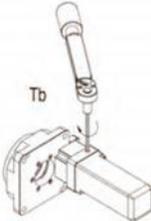
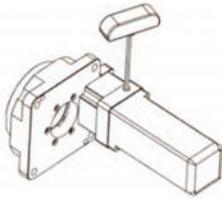
系统构成示意图



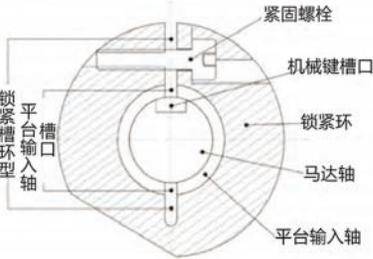
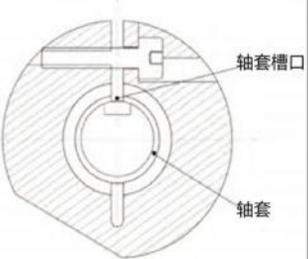
选购配件: 以上选购配件仅供参考, 用户可根据设计需求选择搭配购买

系统构成

马达安装说明

		
首先对马达和旋转平台的尺寸进行匹配，并清除表面所有异物。	拆下转接法兰上的螺旋塞，然后调整位置，直至能够看到紧固螺栓	将马达与转接法兰位置调整好并轻轻旋紧紧固螺栓，直至锁紧环不再空转
		
参照紧固扭矩标准Ta，对角旋紧紧固螺栓。	参照紧固扭矩标准Tb，旋紧紧固螺栓。	紧固螺旋塞

如何安装马达

	拔出机械键，调整锁紧环的位置，使其槽口与旋转平台输入轴的槽口对齐，再给平台输入轴轴孔和马达轴抹上润滑脂，插入马达轴，使机械键槽口与锁紧环槽口对齐，以便最大限度地紧固锁紧环的紧固螺栓，使其连接更牢固。		拔出机械键，调整锁紧环的位置，使其槽口与旋转平台输入轴的槽口对齐，再给平台输入轴轴孔和马达轴抹上润滑脂，插入马达轴，使机械键槽口与锁紧环槽口对齐，以便最大限度地紧固锁紧环的紧固螺栓，使其连接更牢固。
---	---	--	---

扳手螺栓紧固转矩

扳手螺栓尺寸	马达安装Ta (8.8T)		锁紧环安装Tb (12.9T)	
	N.m	kgf.cm	N.m	kgf.cm
M3	1.28	13	2.15	22
M4	2.9	30	4.95	50
M5	5.75	59	9.7	99
M6	9.9	101	16.5	168
M8	24	245	40	408
M10	48	489	81	826
M12	83	846	140	1428
M14	132	1346	220	2243
M16	200	2039	340	3467



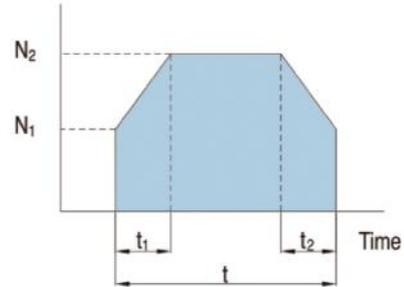
计算负载/搬运物转动惯量(Jw)

搬运物的转动惯量须以传动装置惯量的30倍以下为标准

计算加速转矩 (Ta) 参考以下公司

$$\text{加速转矩 } T_a[\text{N} \cdot \text{m}] = (J_M + J_A + J_W) * \frac{\pi}{30} * \frac{(N_2 - N_1)}{t_1}$$

J_M : 马达转动惯量[$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]
 J_A : 机构转动惯量[$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]
 J_W : 负载转动惯量[$\text{kg} \cdot \text{m}^2$]
 N_2 : 工作转速[r/min]
 N_1 : 启动转速[r/min]
 t_1 : 加速(减速)时间[S]



计算所需转矩

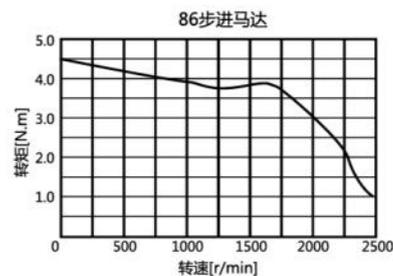
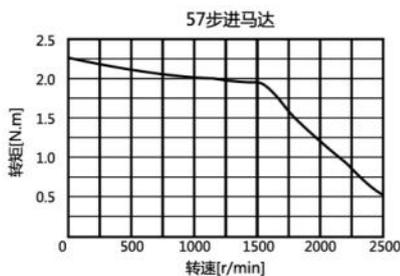
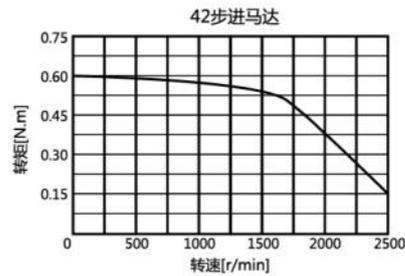
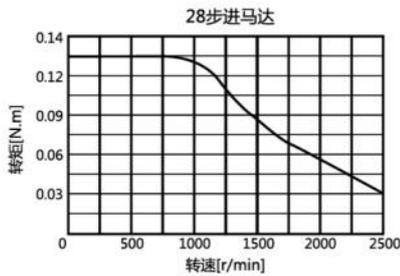
所需的转矩是通过摩擦阻抗引起的负载转矩与转动惯量引起的加速转矩相加之和乘以安全系数计算得出所需转矩

$$T: (\text{负载转矩N.m} + \text{加速转矩N.m}) * \text{安全系数} = (T_l + T_a) * S$$

安全系数S大于1.5

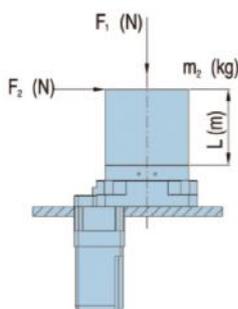
选定马达所需的转矩T必须处于转速转矩的规格范围之内

步进马达转速转矩特性曲线

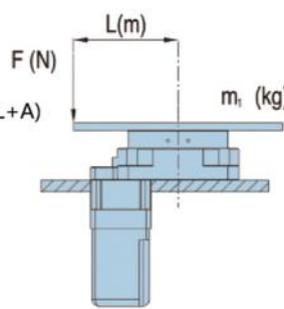


轴向负载,惯性力矩负荷的计算

在中空旋转平台上按照如下所示施加负载时, 请确保使用一下公式计算得出轴向负载和惯性力矩负荷处于规定范围内



轴向负载[N]: $F_1 = F_1 + m_2 \cdot g$
 惯性力矩负荷[N.m]: $M = F_2 \cdot x(L + A)$
 g : 重力加速度9.807[m/s²]



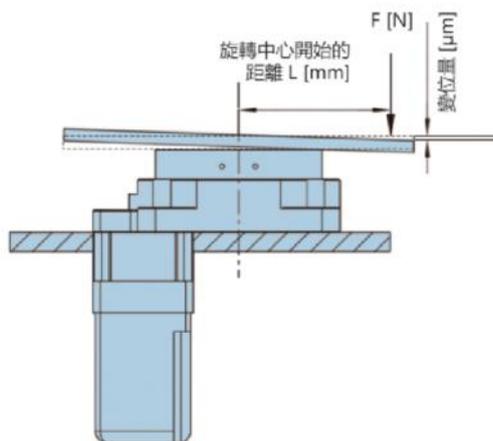
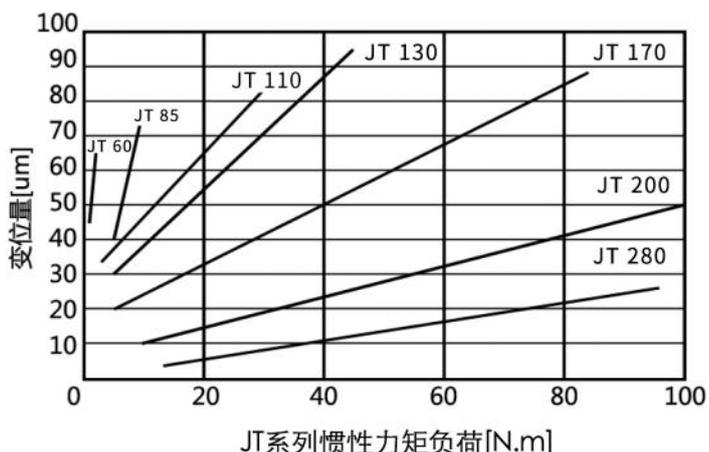
轴向负载[N]: $F_1 = F + m_1 \cdot x \cdot g$
 惯性力矩负荷[N.m]: $M = F \cdot x \cdot L$
 g : 重力加速度9.807[m/s²]

型号model	A
JT60-05K	0.010
JT85-05K	0.015
JT130-10K	0.017
JT130-18K	0.017
JT200-10K	0.033
JT200-18K	0.033
JT280-10K	

选购要点

平台刚性参考

不同型的旋转平台使用了不同类型的支撑轴承，对旋转平台的容许惯性力矩负荷有一定的影响，即型号越大，容许的惯性力矩负荷也越大但对于惯性力矩负荷的变位量则会越小，详情参考以下图表（L=200）



注意事项

请务必仔细阅读下文所述的注意事项,以免损坏设备或造成用户受伤。未能阅读并领会以下注意事项可能会损坏产品相关设备和系统,或导致严重或潜在的致命伤害。

- 避免使用锤子敲击产品和跌落损坏产品。
- 将产品连接至负载侧时需小心。
- 搬运产品边缘和键侧时需小心。
- 使用产品时避免双手和其它异物接触转动轴。
- 组装滑轮、连结键、机械键时避免过度撞击产品。
- 请勿超出容许转矩,否则可能导致螺栓松动、振动或损坏。请勿拆卸并重新组装产品,以免造成损坏或对产品性能造成影响。
- 感觉产品异常时,应立即停止操作,否则可能对系统造成不良影响。

保修条款

嘉腾公司承诺自产品出售之日起,为客户提供终身的产品维护服务,对于在保修期内但不符合保修条件的故障产品和超过保修期限的产品,嘉腾公司提供有偿的产品维修服务,具体的维修服务参见下列详细条文。

保修范围

- 免费保修期自产品采购之日起生效至采购之日起满12个月失效,保修期内产品出现故障,嘉腾公司会根据本保修条款为顾客提供修复或更换产品的服务。
- 因材料或工艺缺陷导致不能正常工作的产品,嘉腾公司提供免费保修。
- 保修期内产品及其部件按正常运行条件或嘉腾公司规定的条件下使用出现的故障。
- 保修期内的产品出现下列情况,嘉腾公司不提供免费保修服务。
- 搬运不当造成的产品损坏。顾客未经许可擅自拆卸过的故障产品。
- 客户未能正确使用产品造成的直接损坏或意外造成的间接损坏的产品。
- 自然灾害及其它事故导致的损坏。



惯量计算范例

如图(一)所示:

假设 $a=400\text{mm}$, $b=600\text{mm}$, 质量 m 为 40kg , 今令其每秒转 90°

先求转动惯量:

$$L_1 = 1/12m(a^2+b^2) - 1/12 \cdot 40 \cdot (0.4^2+0.6^2) = 1.73\text{kg}\cdot\text{m}^2$$

求转动加速力矩:

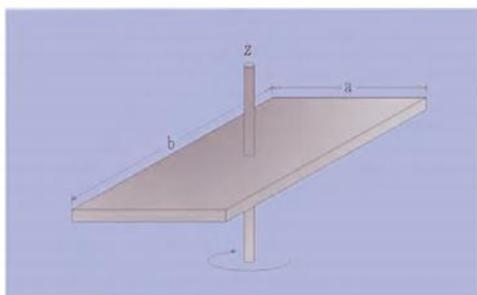
$$M = L \cdot \alpha \text{ 其中 } \alpha = \omega/T$$

$$\omega = 2\pi N \text{ (每秒转动 } 360=2\pi, 180^\circ=\pi, 90^\circ=1/2\pi)$$

因要求每秒 90° , 角速度设其 0.5 秒

$$\text{得 } \alpha = 1/2\pi / 0.5 = 3.14$$

$$\text{故 } M = 1.73 \cdot 3.14 = 5.4\text{N}\cdot\text{m}$$



如图(二)所示:

假设圆盘半径 $r=300\text{mm}$, 质量 m 为 40kg , 今令其每秒转 180°

先求转动惯量:

$$L_1 = 1/12m(a^2+b^2) - 1/12 \cdot 40 \cdot (0.4^2+0.6^2) = 1.73\text{kg}\cdot\text{m}^2$$

求转动加速力矩:

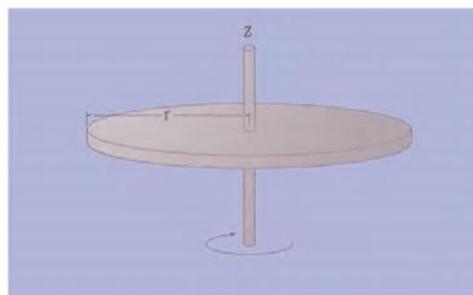
$$M = L \cdot \alpha \text{ 其中 } \alpha = \omega/T$$

$$\omega = 2\pi N \text{ (每秒转动 } 360=2\pi, 180^\circ=\pi, 90^\circ=1/2\pi)$$

因要求每秒 90° , 角速度设其 0.5 秒

$$\text{得 } \alpha = 1/2\pi / 0.5 = 3.14$$

$$\text{故 } M = 1.73 \cdot 3.14 = 5.4\text{N}\cdot\text{m}$$



如图(三)所示:

假设圆柱半径 $r=100\text{mm}$, Z_0 到 Z_1 的 $d=300\text{mm}$, $a=1000\text{mm}$, $b=600\text{mm}$, 方形盘质量 m 为 50kg , 圆柱体的质量为 10kg , 今令其每秒转 90°

先求转动惯量:

$$L_1 = 1/12m(a^2+b^2) = 5.67$$

$$L_2 = mr^2/2 + md^2 = 1.4$$

$$L = L_1 + L_2 = 7.07\text{kg}\cdot\text{m}^2$$

求转动加速力矩:

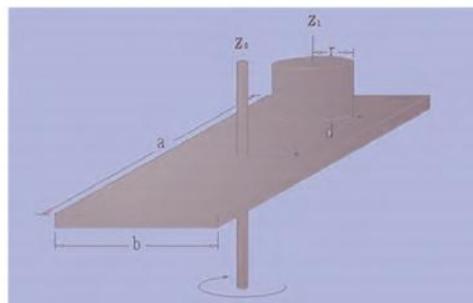
$$M = L \cdot \alpha \text{ 其中 } \alpha = \omega/T$$

$$\omega = 2\pi N \text{ (每秒转动 } 360=2\pi, 180^\circ=\pi, 90^\circ=1/2\pi)$$

因要求每秒 90° , 角加速度设其 0.5 秒

$$\text{得 } \alpha = 1.57 / 0.5 = 3.14$$

$$\text{故 } M = 7.07 \cdot 3.14 = 22.2\text{N}\cdot\text{m}$$

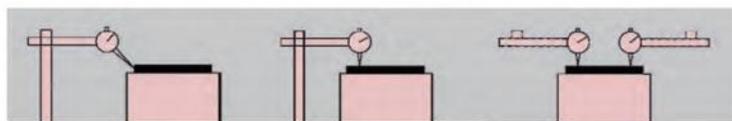


定位精度检测

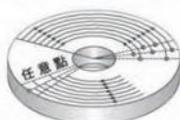
盘面同心检测
 $\pm 0.006\text{mm}$

盘面旋转振幅
 $\pm 0.003\text{mm}$

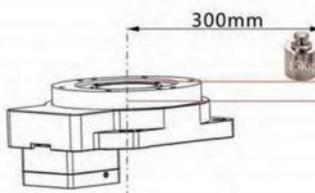
盘面与底座平行度
 $\pm 0.0015\text{mm}$



外径任意点定位精度
半径 65mm
 $\leq 1\text{min}$



反复定位精度
半径 65mm
 $\leq 10\text{sec}$



半径悬挂 300mm 施力重力 15kg 时,
测得MTH130外缘
 $\leq 0.01\text{mm}$

P.S: 圆周单位: $1\text{rpm} = 360^\circ/1' = 60'(\text{arc-min}) 1' = 60''(\text{arc-sec})$

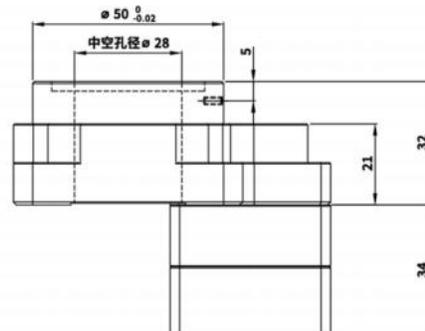
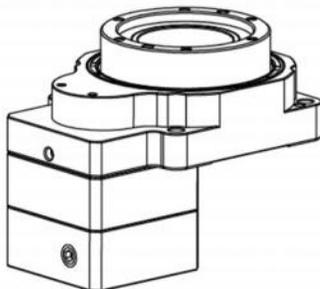
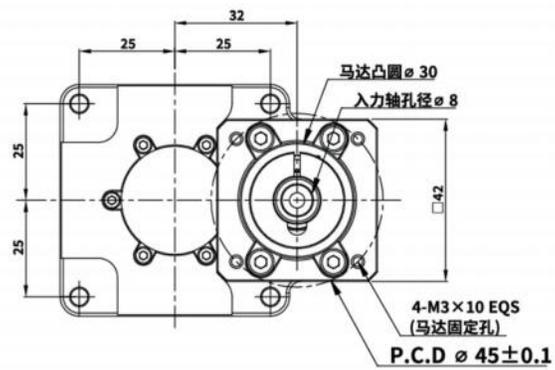
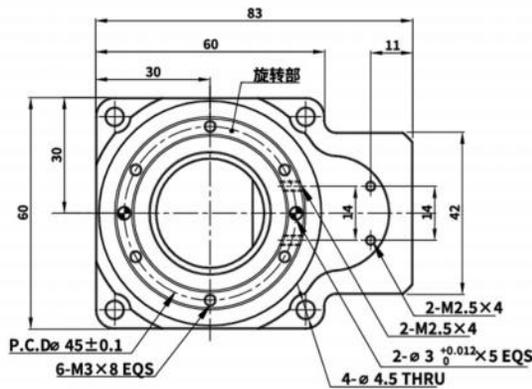
圆周误差换算直线误差: $\text{盘面直径} \times 3.1415926 \div (360^\circ \times 60' \times 60'') \times \text{背隙值}$



性能资料

JT60-05K

性能参数



性能参数

伺服马达配置	适配各品牌5-100W伺服马达/42步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:05
容许扭矩	5.3 N·M
额定输出转速	200rpm
定位精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
容许轴向负载	250N
精度寿命	15000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	0.5kg

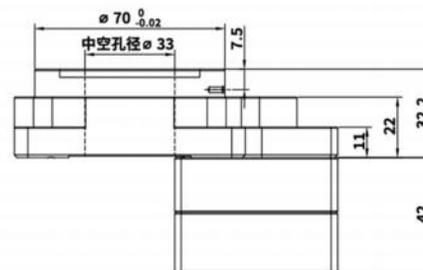
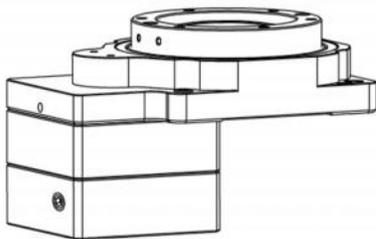
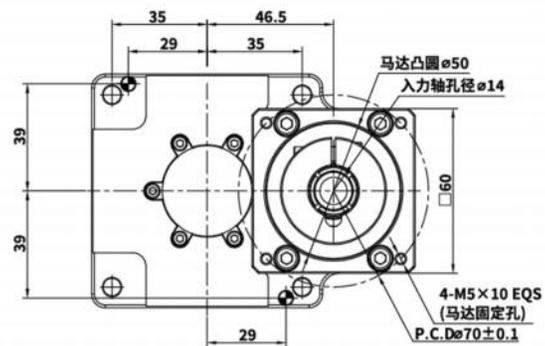
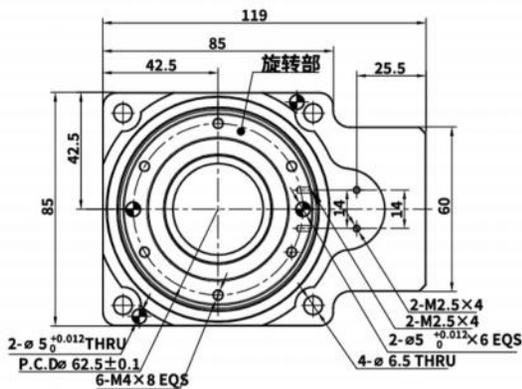
* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。



性能资料

JT85-05K

性能参数



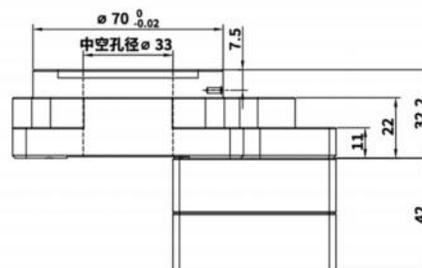
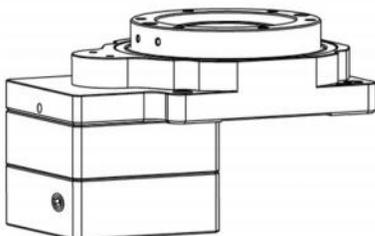
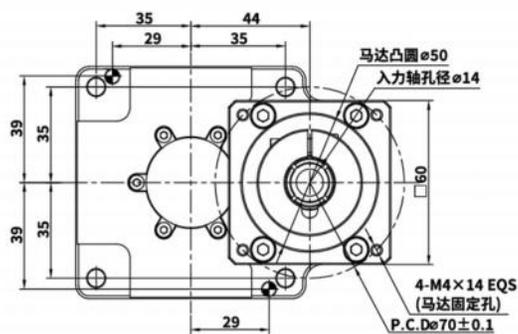
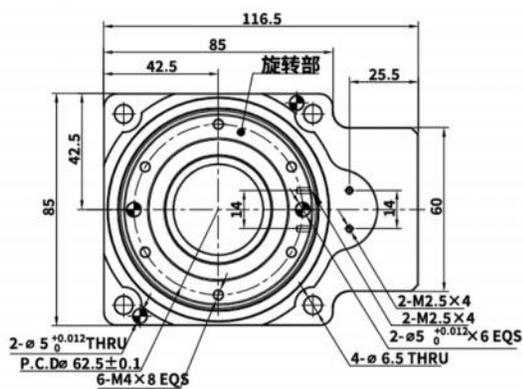
性能参数

伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:05
容许扭矩	20 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	500N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	1.5kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。

JT85-10K

性能参数



性能参数

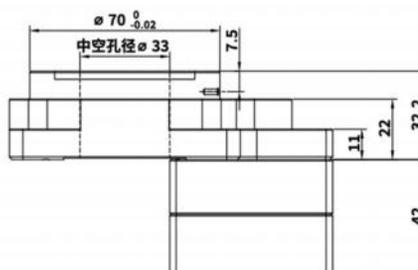
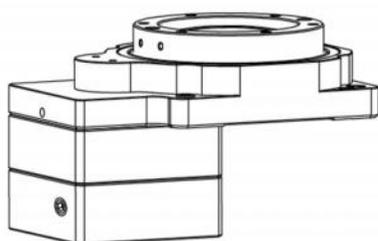
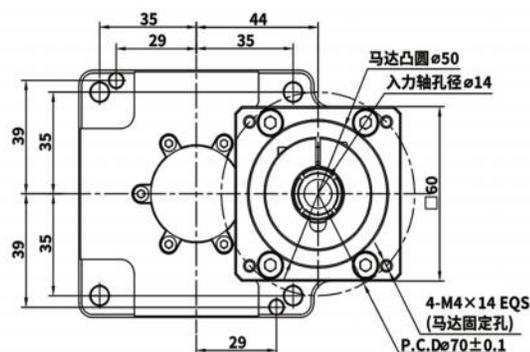
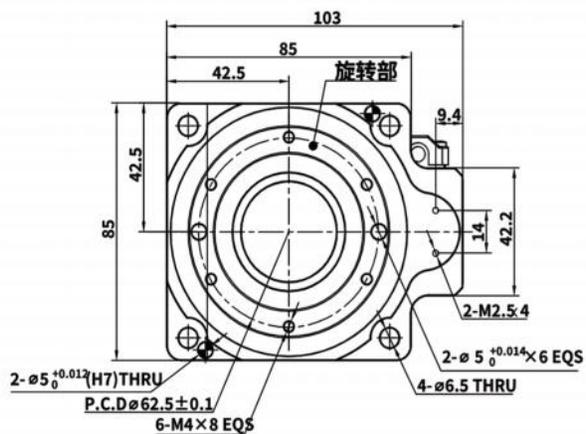
伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:10
容许扭矩	16 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	500N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	1.5kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。



JT85-18K

性能参数



性能参数

伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:18
容许扭矩	3.2 N·M
额定输出转速	160rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	500N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	1.8kg

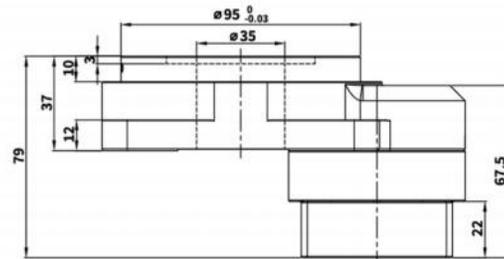
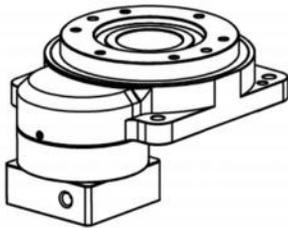
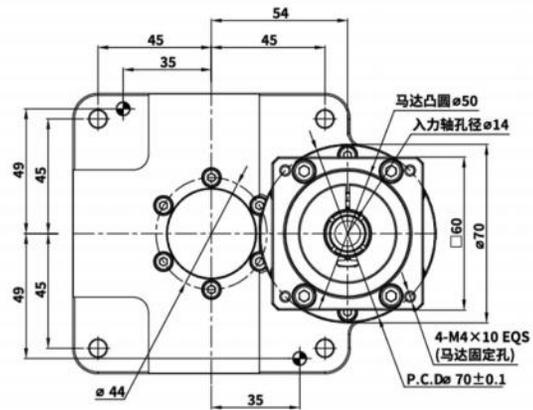
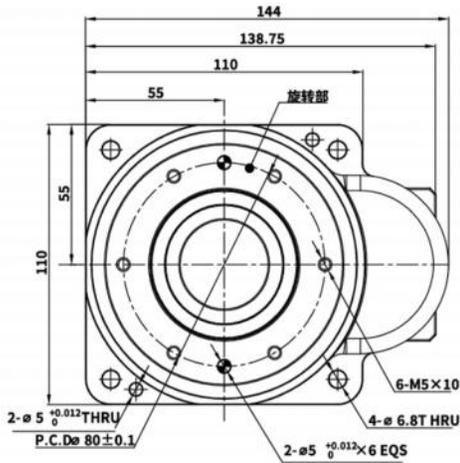
* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。



性能资料

JT110-05K

性能参数



性能参数

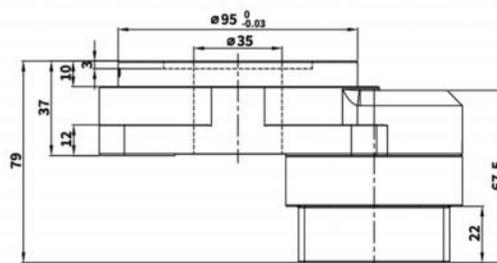
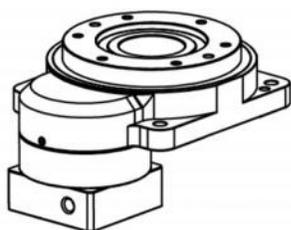
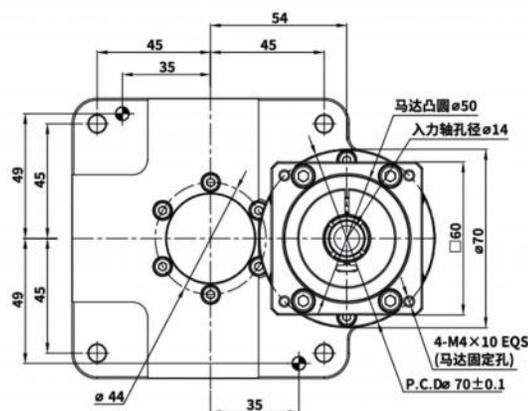
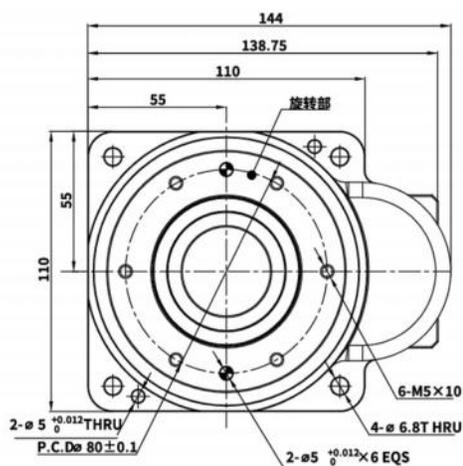
伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:05
容许扭矩	25 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	1000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	2.0kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。



JT110-10K

性能参数



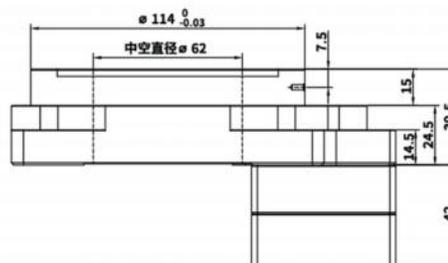
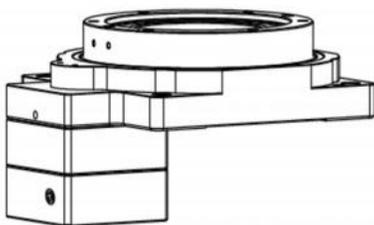
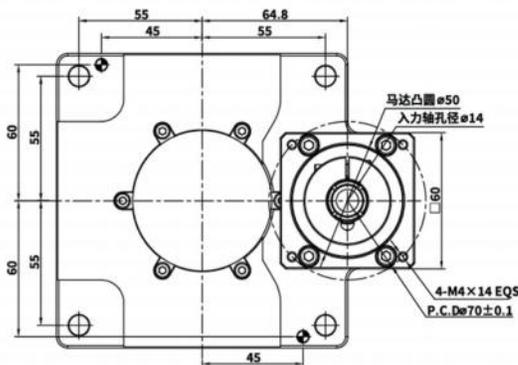
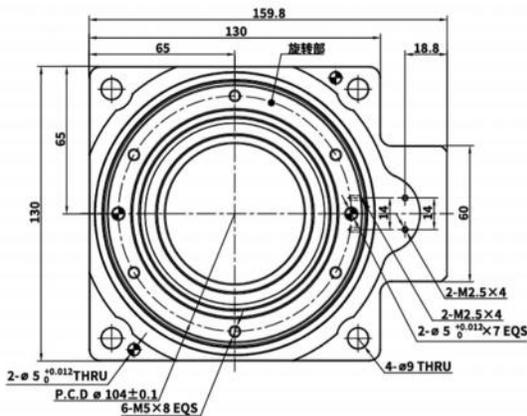
性能参数

伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:10
容许扭矩	25 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	1000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	2.0kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。

JT130-06K

性能参数



性能参数

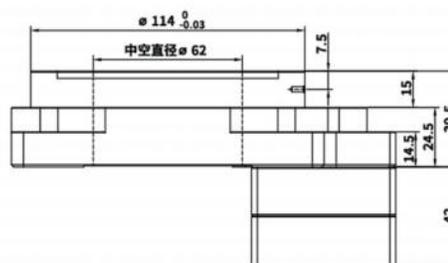
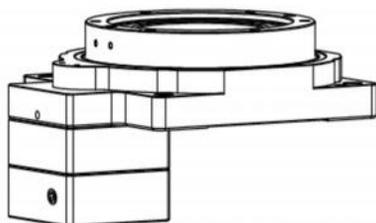
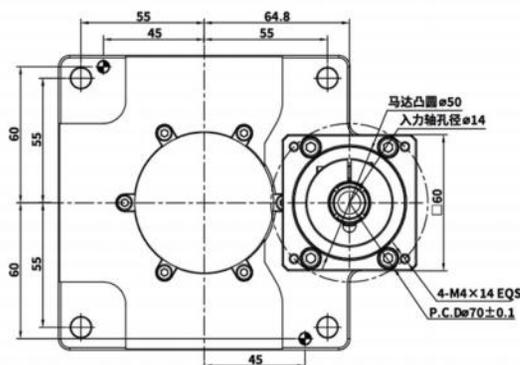
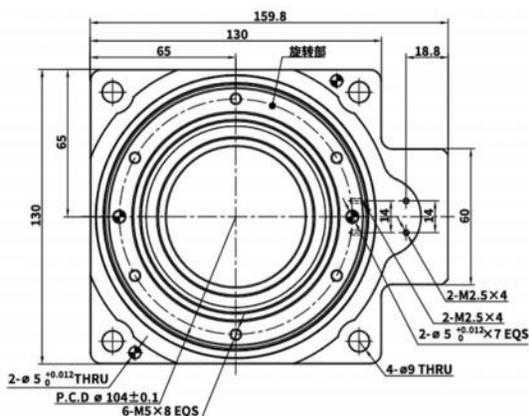
伺服马达配置	适配各品牌400-750W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:06
容许扭矩	30 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	1000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	2.5kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。

性能资料

JT130-18K

性能参数



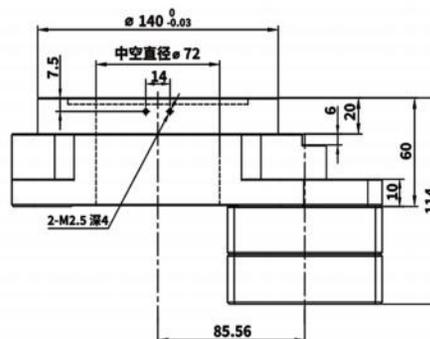
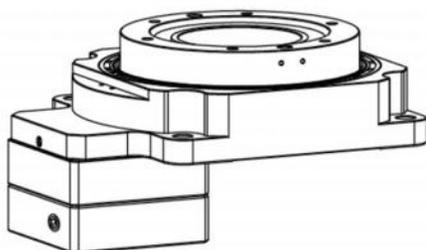
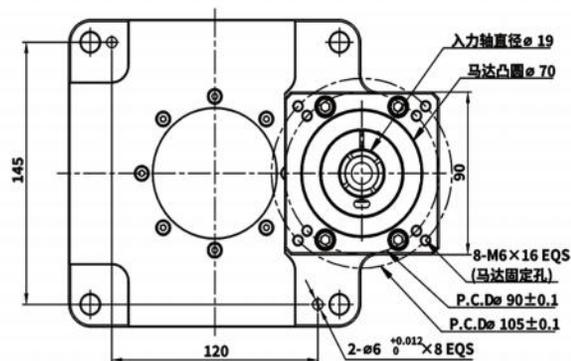
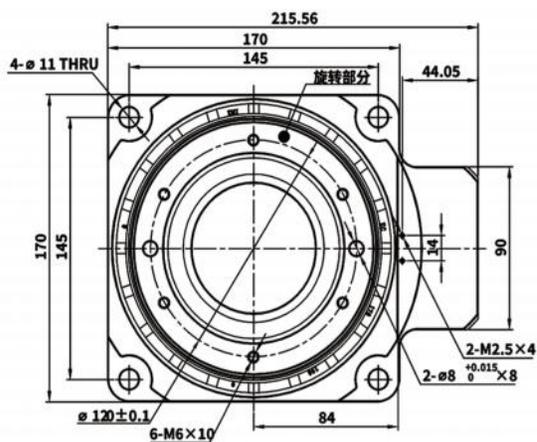
性能参数

伺服马达配置	适配各品牌400-750W伺服马达/57步进
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:18
容许扭矩	18 N·M
额定输出转速	150rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	2000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	2.5kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。

JT170-10K

性能参数



性能参数

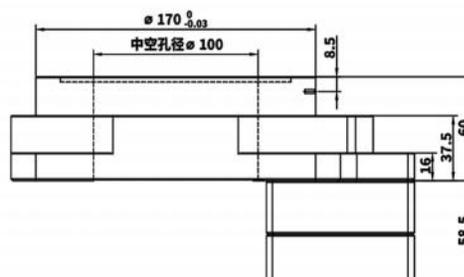
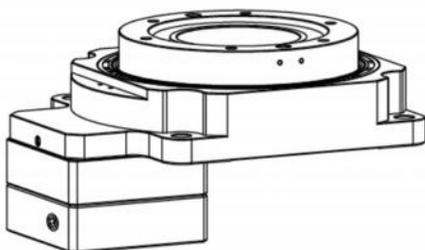
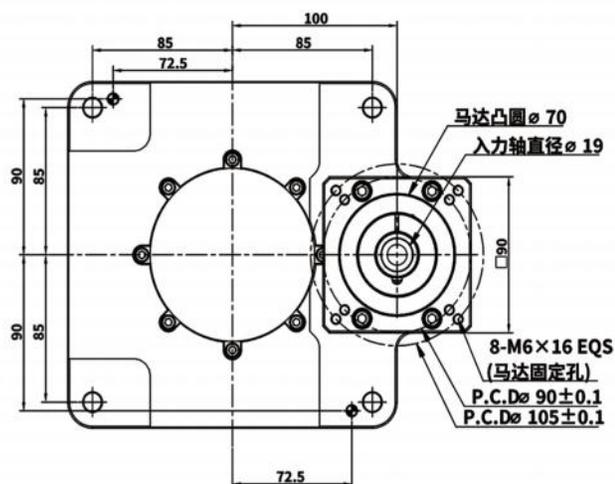
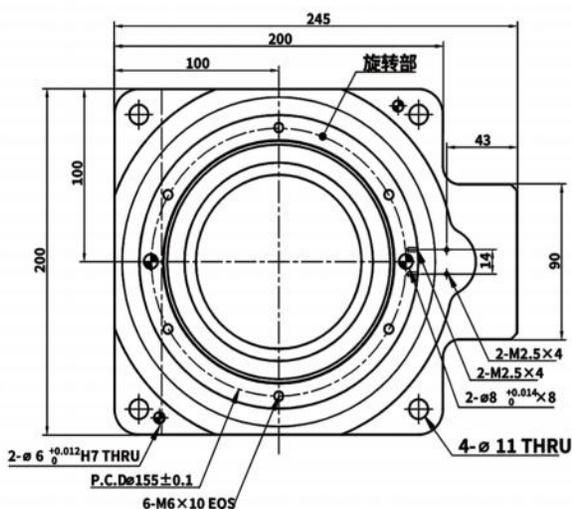
伺服马达配置	适配各品牌750W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:10
容许扭矩	55 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	3000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	7kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。

性能资料

JT200-10K

性能参数



性能参数

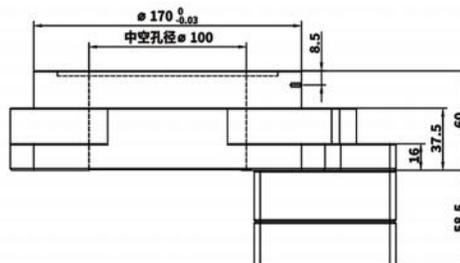
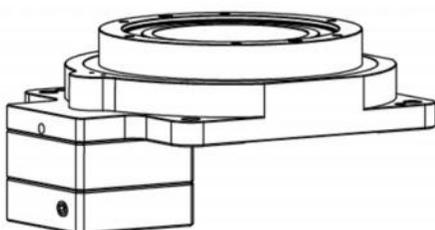
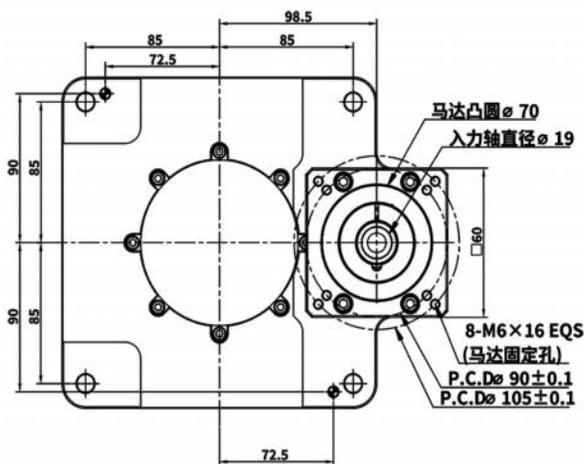
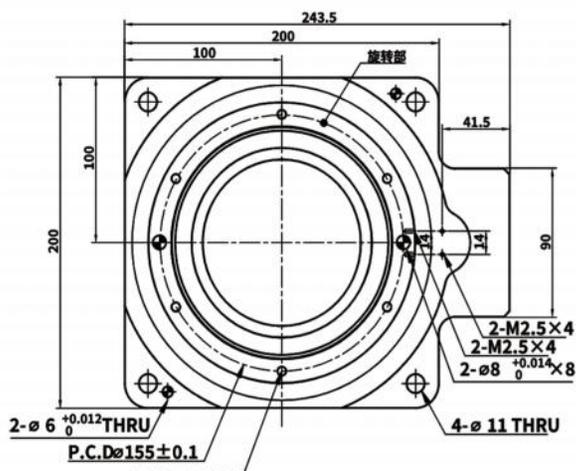
伺服马达配置	适配各品牌750-1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:10
容许扭矩	65 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	4000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	7kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。



JT200-18K

性能参数



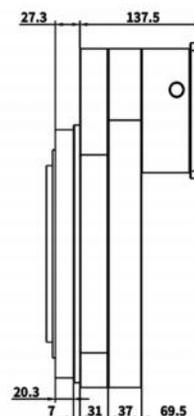
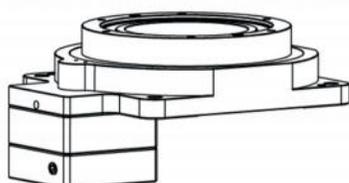
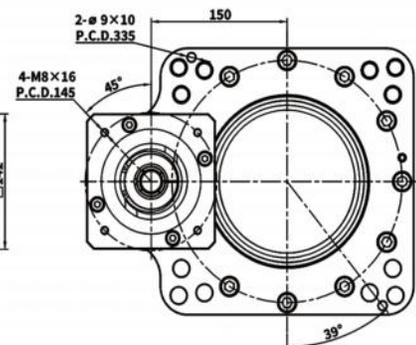
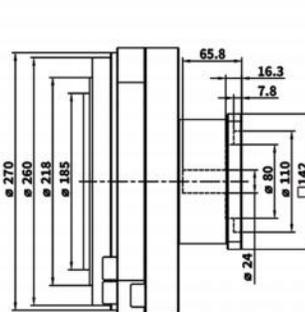
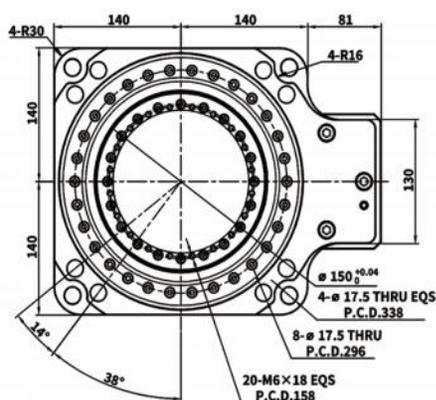
性能参数

伺服马达配置	适配各品牌750-1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:18
容许扭矩	50 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	4000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	7.8kg

* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。

JT280-10K

性能参数



性能参数

伺服马达配置	适配各品牌1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	1:10
容许扭矩	120 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	8000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	25kg

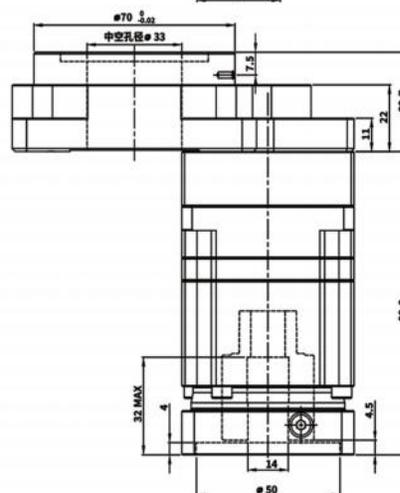
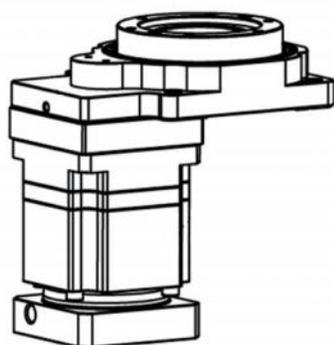
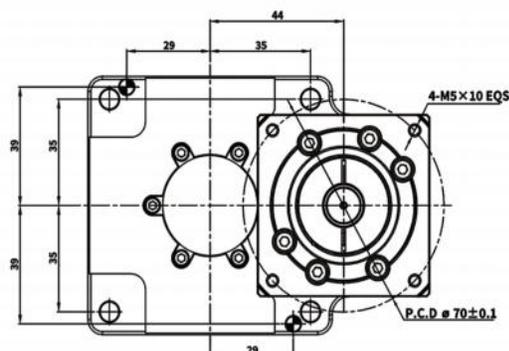
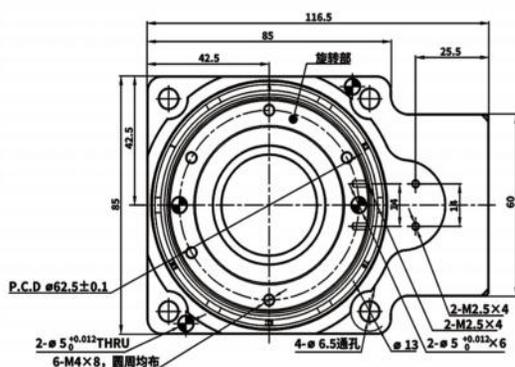
* 伺服马达由客户自行配置,以上规格仅供参考。



JT85R

配行星减速机

性能参数



一体机型号

JT85R-25K

JT85R-35K

JT85R-50K

中空旋转平台

JT85-05K

行星减速机

JTH060 (05速比)

JTH060 (06速比)

JTH060 (07速比)

JTH060 (08速比)

JTH060 (10速比)

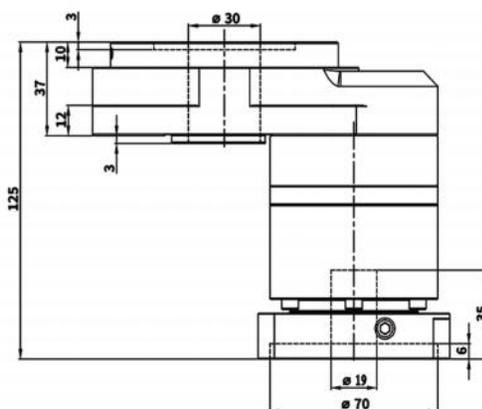
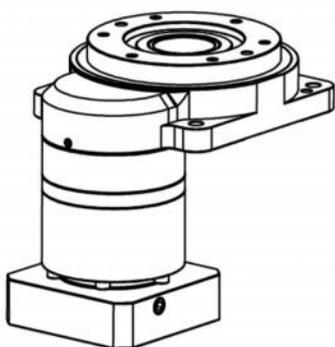
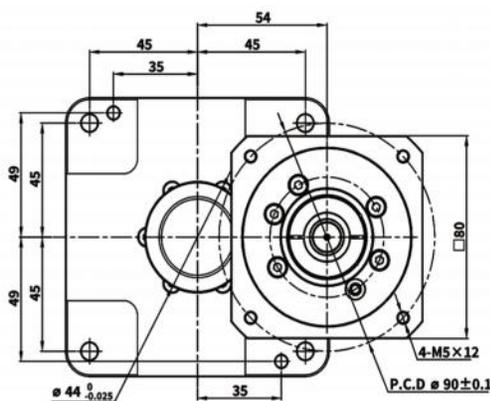
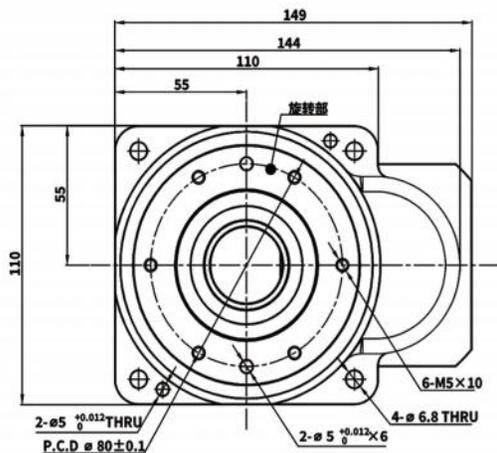
性能参数

伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	20N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	500N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	2.5kg

JT110R

配行星减速机

性能参数



一体机型号

JT110R-25K
JT110R-35K
JT110R-50K
JT110R-70K
JT110R-100K

中空旋转平台

JT110-05K
JT110-10K

行星减速机

JTH060 (05速比)
JTH060 (07速比)
JTH060 (10速比)

性能参数

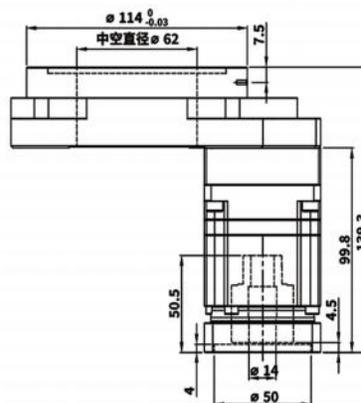
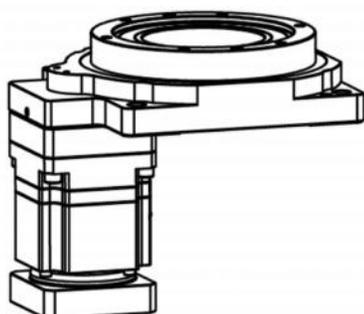
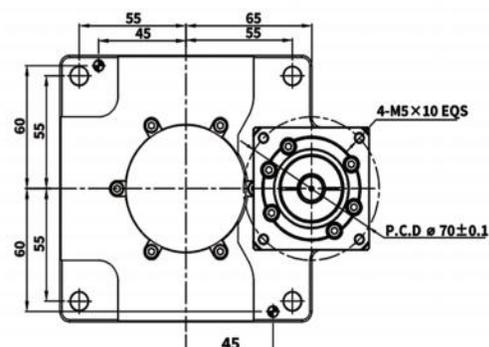
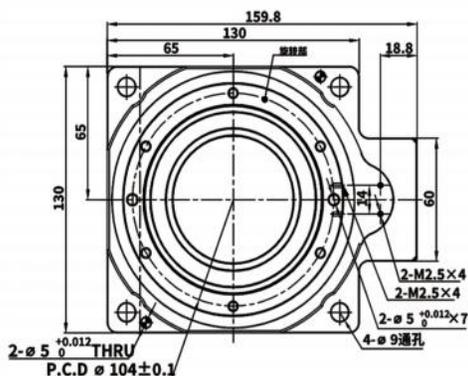
伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	25N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	1000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	3.2kg



JT130R

配行星减速机

性能参数



一体机型号

JT130R-30K
JT130R-50K
JT130R-70K
JT130R-100K

中空旋转平台

JT130-06K
JT130-10K

行星减速机

JTH060 (05速比)
JTH060 (07速比)
JTH060 (10速比)

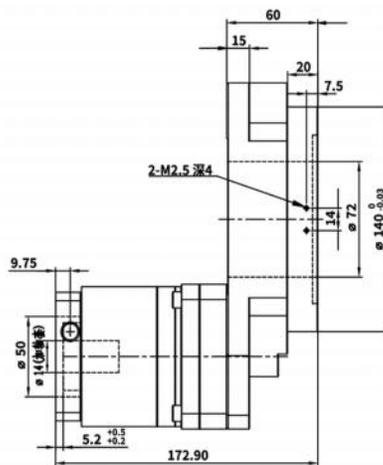
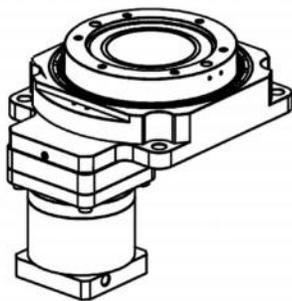
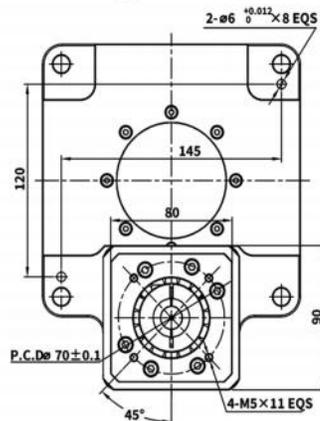
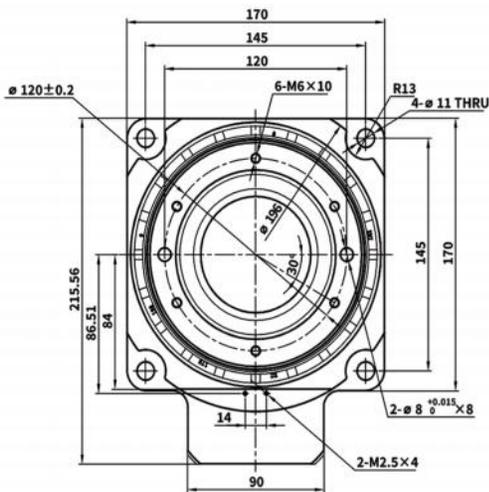
性能参数

伺服马达配置	适配各品牌400-750W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	30N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	1000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	4kg

JT170R

配行星减速机

性能参数



一体机型号

JT170R-30K
JT170R-50K
JT170R-70K
JT170R-100K

中空旋转平台

JT170-10K

行星减速机

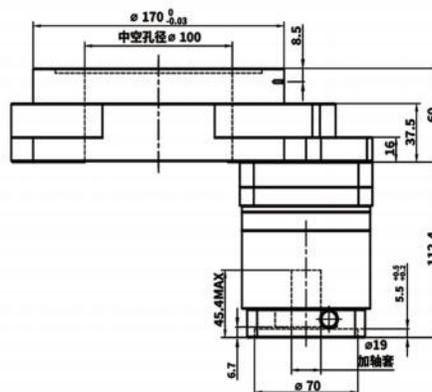
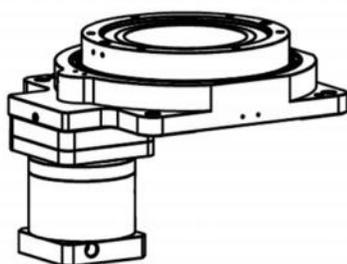
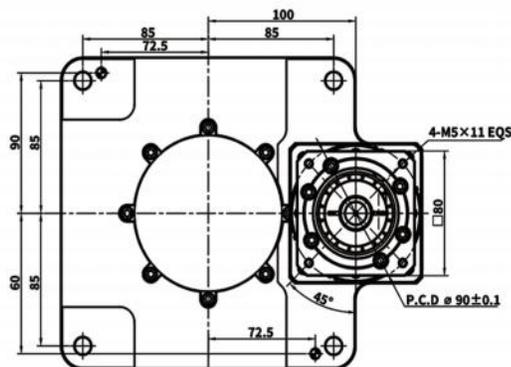
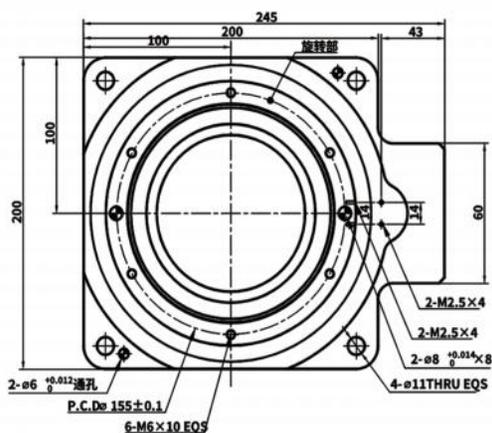
JTH090 (03速比)
JTH090 (05速比)
JTH090 (07速比)
JTH090 (10速比)

性能参数

伺服马达配置	适配各品牌750W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	55 N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	3000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	10kg



JT200R 配行星减速机 性能参数



一体机型号

JT200R-30K
JT200R-50K
JT200R-70K
JT200R-100K

中空旋转平台

JT200-10K

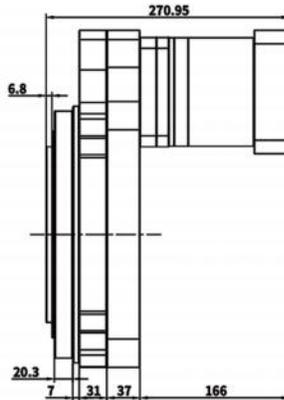
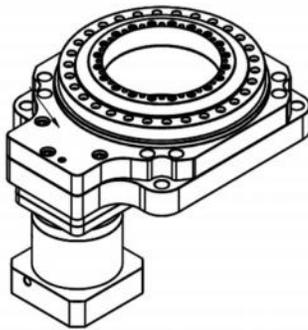
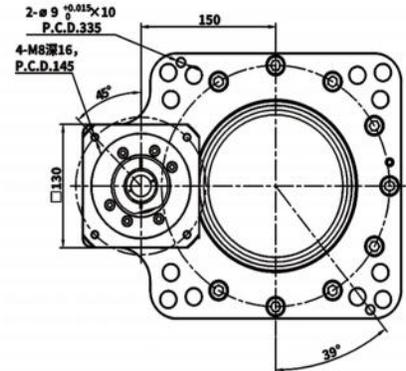
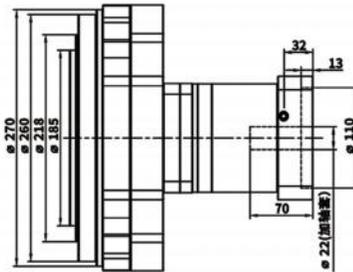
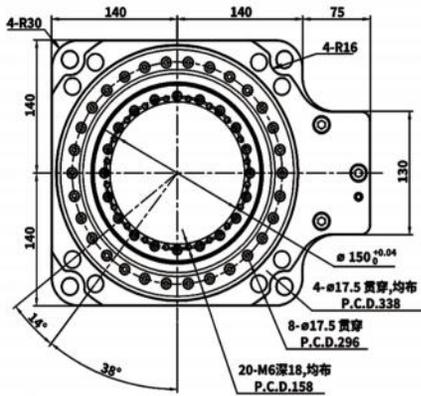
行星减速机

JTH090 (03速比)
JTH090 (05速比)
JTH090 (07速比)
JTH090 (10速比)

性能参数

伺服马达配置	适配各品牌750-1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	65N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	4000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	12kg

JT280R 配行星减速机 性能参数



一体机型号

JT280R-30K
JT280R-50K
JT280R-70K
JT280R-100K

中空旋转平台

JT280-10K

行星减速机

JTH115(03速比)
JTH115(05速比)
JTH115(07速比)
JTH115(10速比)

性能参数

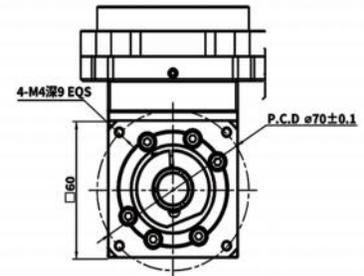
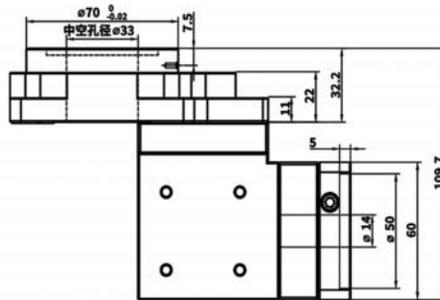
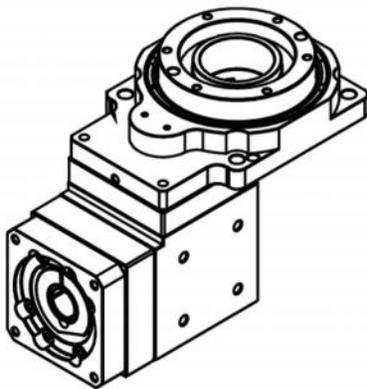
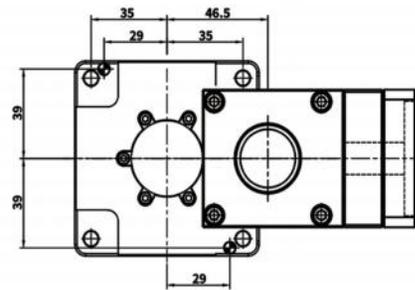
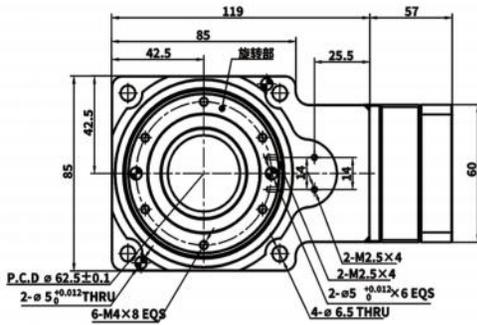
伺服马达配置	适配各品牌1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	120N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	8000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	35kg



JT85S

配行星直角减速机

性能参数



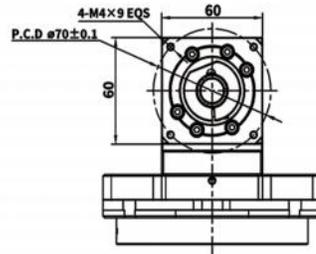
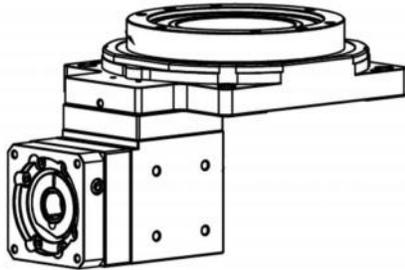
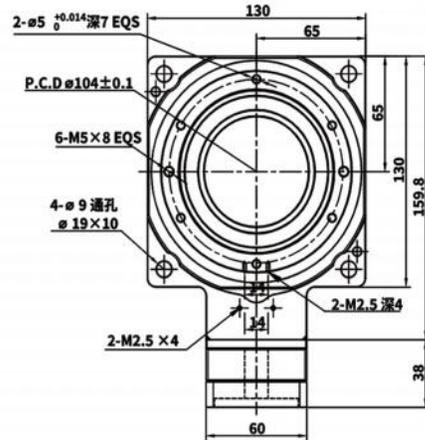
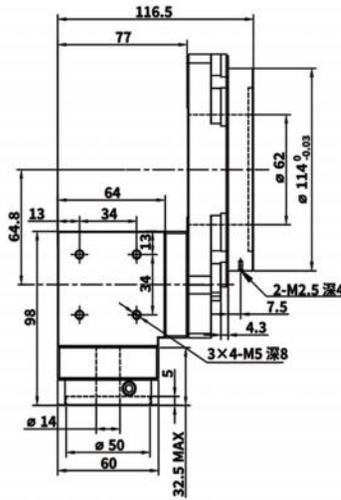
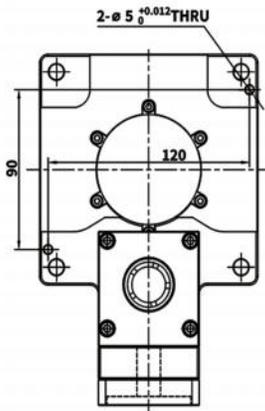
一体机型号
JT85S-10K
JT85S-15K
JT85S-25K
中空旋转平台
JT85-05K
行星直角减速机
JTH060 (02速比)
JTH060 (03速比)
JTH060 (05速比)

性能参数	
伺服马达配置	适配各品牌200-400W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	20N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	500N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	3.5kg

JT130S

配行星直角减速机

性能参数



一体机型号

JT130S-30K

JT130S-50K

JT130S-70K

JT130S-100K

中空旋转平台

JT130-06K

JT130-10K

行星直角减速机

JTH060 (05速比)

JTH060 (07速比)

JTH060 (10速比)

性能参数

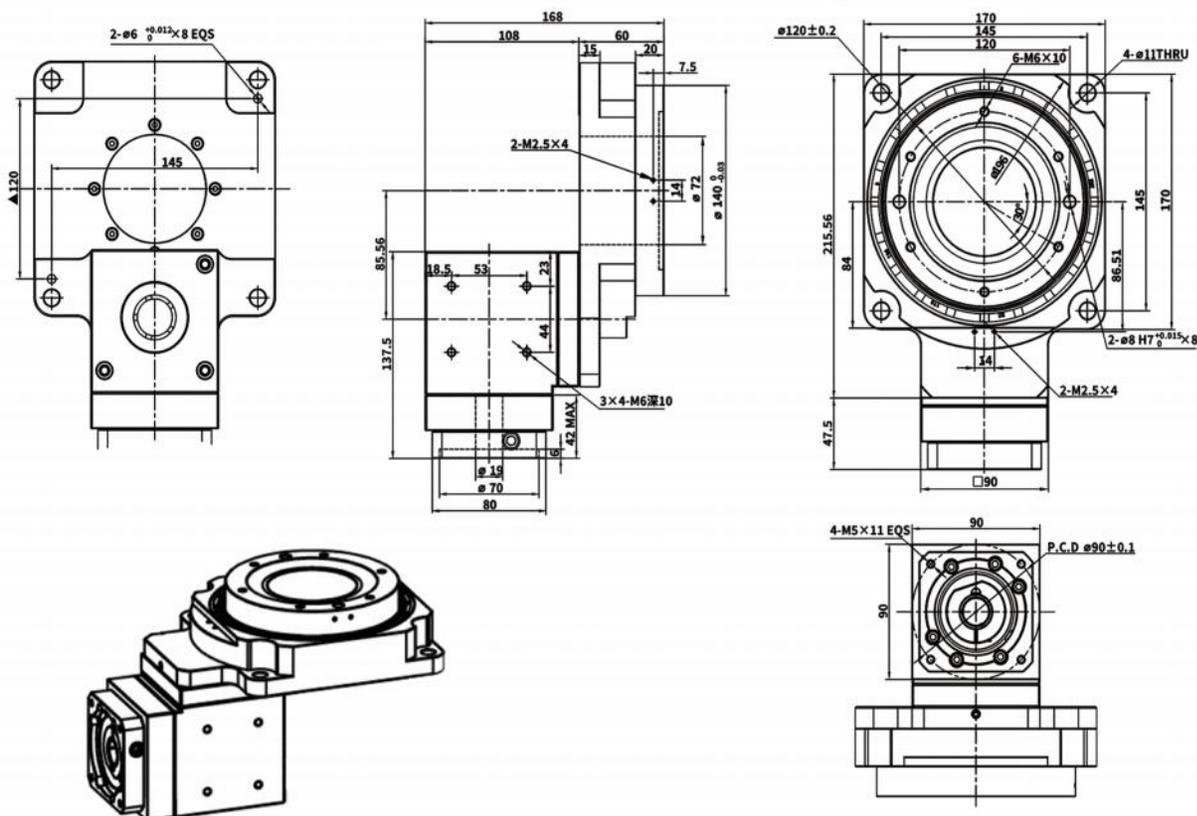
伺服马达配置	适配各品牌400-750W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	30N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	1000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	6kg



JT170S

配行星直角减速机

性能参数



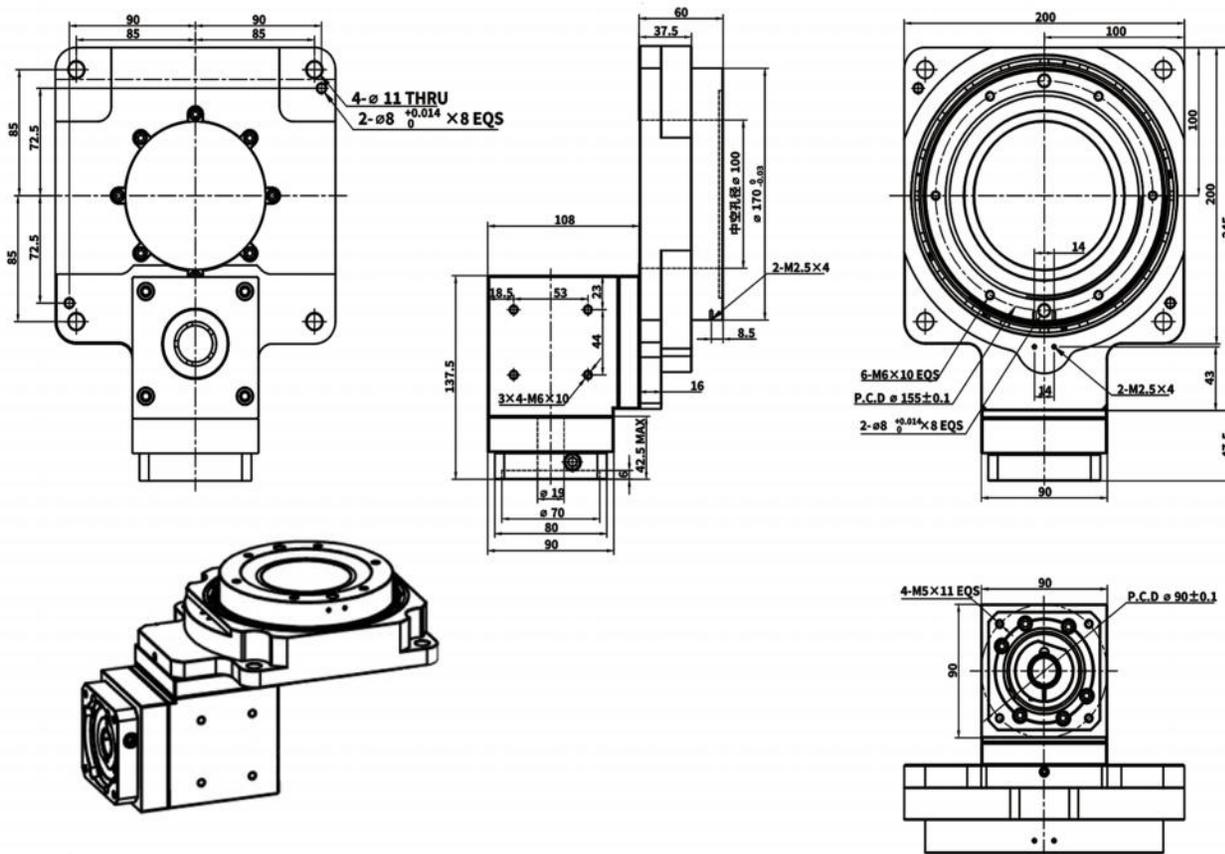
一体机型号
JT170S-30K
JT170S-50K
JT170S-70K
JT170S-100K
中空旋转平台
JT170-10K
行星直角减速机
JTH090 (03速比)
JTH090 (05速比)
JTH090 (07速比)
JTH090 (10速比)

性能参数	
伺服马达配置	适配各品牌750W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	55N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	3000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	10kg

JT200S

配行星直角减速机

性能参数



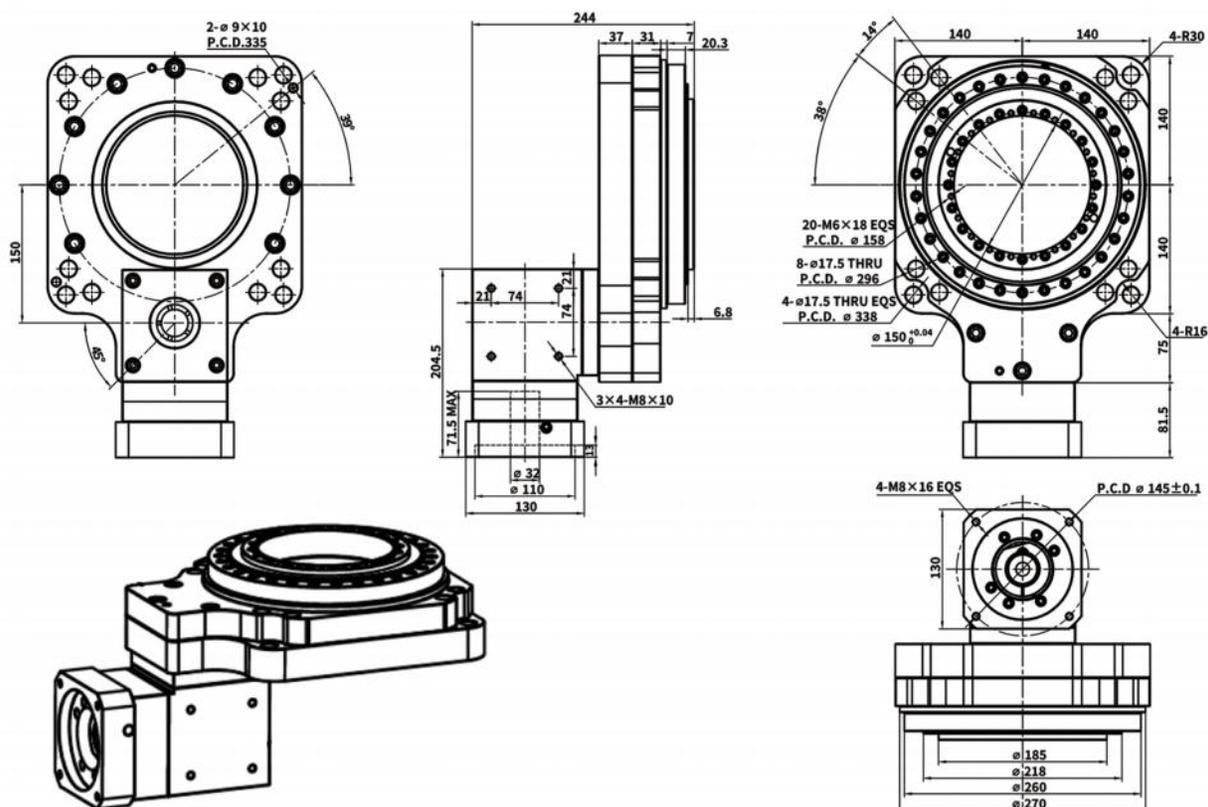
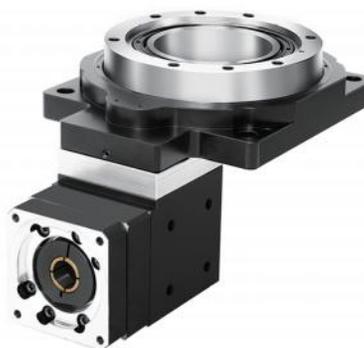
一体机型号
JT200S-30K
JT200S-50K
JT200S-70K
JT200S-100K
中空旋转平台
JT200-10K
行星直角减速机
JTH090 (03速比)
JTH090 (05速比)
JTH090 (07速比)
JTH090 (10速比)

性能参数	
伺服马达配置	适配各品牌750-1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	65N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	± 30 arcsec
重复定位精度	± 15 arcsec
旋转平台平面度	± 0.01 mm
输出端外圆跳动	± 0.01 mm
最大轴向负载	4000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤ 60 dB
重量	12kg



JT280S

配行星直角减速机 性能参数



一体机型号
JT280S-30K
JT280S-50K
JT280S-70K
JT280S-100K
中空旋转平台
JT280-10K
行星直角减速机
JTH115 (03速比)
JTH115 (05速比)
JTH115 (07速比)
JTH115 (10速比)

性能参数	
伺服马达配置	适配各品牌1000W伺服马达
旋转平台轴承	交叉滚子轴承
减速比	—
容许扭矩	120N·M
额定输出转速	200rpm
传达精度	±30arcsec
重复定位精度	±15arcsec
旋转平台平面度	±0.01mm
输出端外圆跳动	±0.01mm
最大轴向负载	8000N
精度寿命	20000H
背隙	15arcsec
噪音	≤60dB
重量	35kg

选型参数资料表



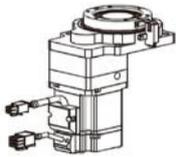
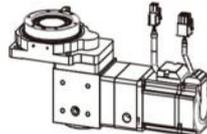
昆山嘉騰自動化科技有限公司

Kunshan Jatendex Automatio Ltd. www.jatendex.com
 地址：蘇州昆山市周市鎮順昶路 60 號 電話：0512-55270879

中空旋轉平臺選型資料表

中空旋轉平臺選型是需要根據具體的工況參數，才能選定匹配的機型。我公司採取扭矩計算法進行型號匹配，並將其結果答復給客戶且提供對應 3D 數模和 CAD 圖紙。因此，尊請準確填寫下表，若參數表中有任何不明白的參數，可直接撥打電話：0512-55270879

公司名稱：_____ 聯絡人：_____ 聯繫方式：_____

应用行业. 机种:			
应用状况	圆形工作台面	盘面直径: _____ mm 盘面厚度: _____ mm 盘面质量: _____ mm 几何中心与旋转中心的偏移: _____ mm	旋转平台安装方式: <input type="checkbox"/> 水平 <input type="checkbox"/> 垂直 <input type="checkbox"/> 倒装
	方形工作台面	长: _____ mm 宽: _____ mm 工作台重量: _____ kg 几何中心与旋转中心偏移: _____ mm	1. 工位/治具几何形状: 长: _____ mm 直径: _____ mm 宽: _____ mm 厚度: _____ mm 工位/治具重量: _____ kg 2. 工位/治具机何中心与旋转中心的偏移: _____ mm 3. 工位/治具数量 _____ 个
	悬臂应用	悬臂重量: _____ kg 几何形状尺寸: _____ mm	
	其它		
马达规格	伺服马达: <input type="checkbox"/> 三菱 <input type="checkbox"/> 松下 <input type="checkbox"/> 台达 <input type="checkbox"/> 富士 <input type="checkbox"/> 安川 <input type="checkbox"/> 其它 步进马达: <input type="checkbox"/> 东方 <input type="checkbox"/> 其它	直接/行星 	转角安装 
	运行条件:	最快速度: 每 _____ 秒转 _____ 度, 加速时间 _____ 秒	
精度要求:	定位精度 _____ arc-min, 重复精度 _____ arc-sec		
其它要求:	IP 等级:	使用环境:	其它:
补充说明:			

精工“智造” 二十年磨一劍

中國臺灣工藝打造時代精品

動力傳動世界 嘉騰·引領科技未來



昆山嘉騰自動化科技有限公司

Kunshan Jatendex Automation LTD.

地址：蘇州市昆山市周市鎮順昶路60號

郵編：215300

電話：0512-55270879

網址：www.jatendex.com