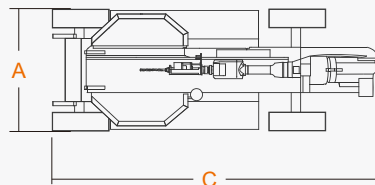
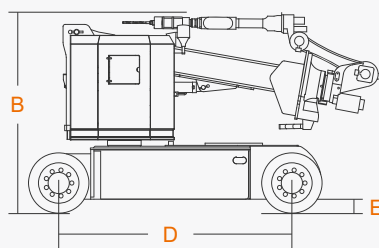
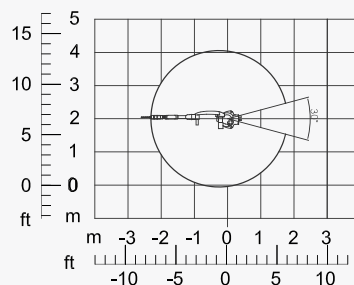
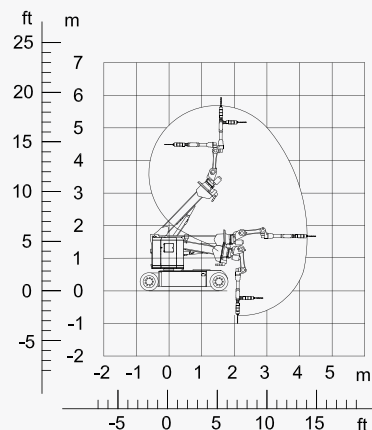


整机参数

尺寸	公制	英制
最高侧向水平钻孔的高度	5.10m	16'9"
最高垂直向上钻孔的高度	5.60m	18'4"
最低侧向水平钻孔的高度	-0.2m	-8"
最低垂直向下钻孔的高度	-0.7m	-2'4"
整机宽度(收拢状态) A	1.20m	3'11"
整机高度(收拢状态) B	1.85m	6'1"
整机长度(收拢状态) C	3.30m	10'10"
轴距 D	2.15m	7'1"
尾摆	0m	0"
最小离地间隙 E	0.13m	5"
轮胎	22×7	22×7
性能		
主臂最大变幅角度	+46°/-10°	+46°/-10°
机器行驶速度(收拢状态)	≥4.8km/h	≥2.98mph
机器行驶速度(起升状态)	≥0.8km/h	≥0.50mph
最大爬坡能力	35%	35%
底盘最大允许角度	X-2.5°/Y-4.5°	X-2.5°/Y-4.5°
转台回转角度	355°非连续	355°非连续
最大风速	12.5m/s	12.5m/s
最小转弯半径(内轮/外轮)	2.0m/4.0m	6'7"/13'1"
重量		
整机重量	3910kg	8620lb
动力		
电池	48V/520Ah	48V/520Ah
充电器	48V/60A	48V/60A
驱动电机	2×32VAC/3.3kW	2×32VAC/3.3kW
起升电机	30VAC/5.0kW	30VAC/5.0kW
逆变器	220VAC/6KW	220VAC/6KW
液压油箱容积	23L	6gal



机器人参数

机器人本体参数

型号	SR25-1720
关节数	6
最大工作半径	1718mm
重复定位精度	±0.1mm
最大手腕负载	25kg
IP防护等级	IP40(手腕IP65)
环境温度	0℃ ~ +55℃
环境湿度	75%RH以下(短期75%RH)
噪声级别	≤80dB(A)

机器人关节角度/速度

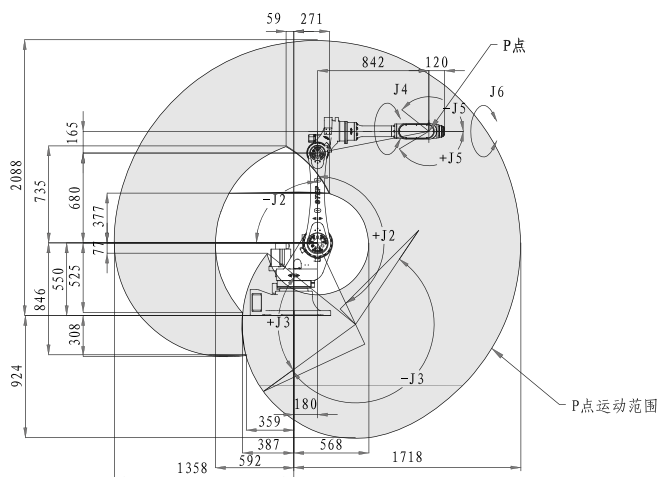
J1	$\pm 160^{\circ}/140^{\circ}/S$
J2	$+160^{\circ} \sim -60^{\circ}/120^{\circ}/S$
J3	$+75^{\circ} \sim 195^{\circ}/120^{\circ}/S$
J4	$\pm 185^{\circ}/220^{\circ}/S$
J5	$\pm 120^{\circ}/220^{\circ}/S$
J6	$\pm 360^{\circ}/320^{\circ}/S$

自由停止时间/自由停止距离

J1	0.42s/26°
J2	0.65s/33°
J3	0.25s/20°
J4	0.29s/26°
J5	0.29s/26°
J6	0.19s/19°

机器人本体参数

品牌型号	喜利得TEL3-CL
类型	圆柄4坑
适用材质	混凝土
额定转速	1200rpm
适用孔径	6-16mm
空载转速	0-220rpm
打孔定位模式	中心模式/标记模式
打孔个数	单点打孔/批量组打孔
打孔行程/打孔速度	300mm / 1-100mm/s
打孔行程重复定位精度	±2mm
打孔孔径最大直径	1400mm
打孔孔径垂直斜角	-90° ~ +90°
打孔空间重复定位精度	±0.2mm



浙江鼎力机械股份有限公司
ZHEJIANG DINGLI MACHINERY CO., LTD.

地址：浙江省德清通航园区启航路188号

邮编: 313219

电话: +86-572-8681788

邮箱: sales@cndingli.com

<https://www.cndingli.com>

由于技术不断更新，技术参数如有更改，恕不另行通知。本画册仅供参考，以实物为准。
版权为浙江鼎力所有，未经书面许可，任何内容不得被复制或抄袭用于任何目的。
2025年11月版



微信公众号