

钱江工业机器人

QJRP10-1

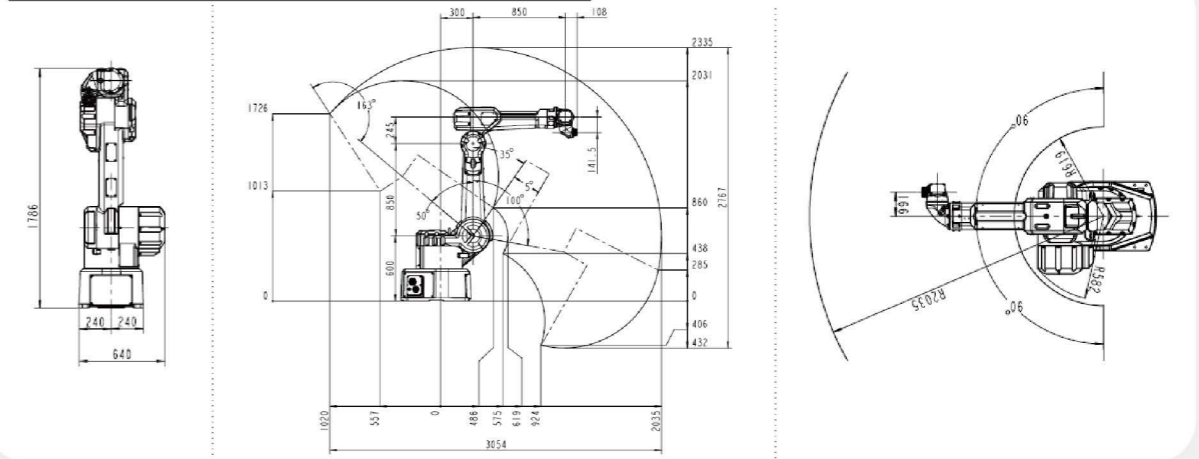
INDUSTRIAL ROBOT



- 正面无奇异点的腕部构造，可内置管线的手臂，使得同步跟踪喷涂的示教作业变得更加轻松；
- 采用总线结构，扩展应用方便，运行速度快。
- No front singularity wrist construction, optional built-in pipeline, making synchronous tracking spraying teaching job easier;
- Using bus-structure, convenient for expansion and high speed.

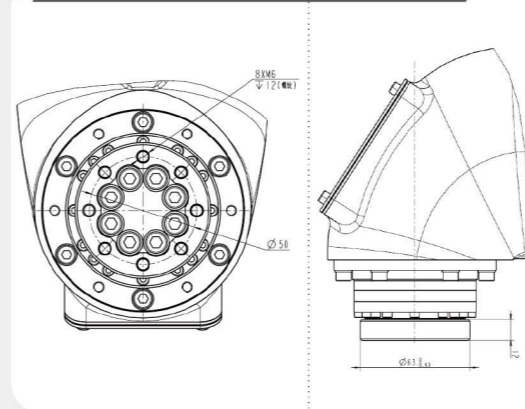
机器人外形尺寸和最大动作范围图

Figure Of Robot Shape Size And Maximum Motion Range



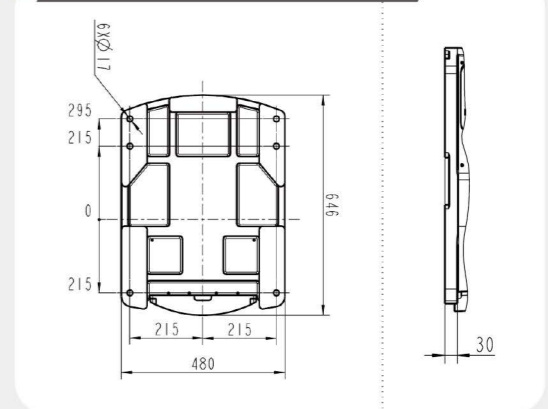
机器人末端安装尺寸图

Dimension Chart Of Robot End - Mounted



机器人底座安装尺寸图

Mounting Dimensions Of Robot Base



机器人基本规格表

Technical Specifications Of Robot

机构形态 Mechanism	垂直多关节 Vertical multi-joint robot	允许扭矩 Allowable Torque	J4 30.4 N·m J5 19.6 N·m J6 9.8 N·m
轴数 Axis Number	6	惯性力矩 Inertia Moment	J4 0.97 kg·m ² J5 0.4 kg·m ² J6 0.1 kg·m ²
有效载荷 Payload	10kg	安装环境 Installation Environment	温度 TEMP 0~45 °C 湿度 HUM 20%~80% RH (不结露) No condensation 振动 NVH <4.9m/s ² (0.5G) 其他 Others 避免易燃、腐蚀性气体和液体； Avoid flammable, corrosive gases and liquids; 避免接触水、油、粉尘等； Avoid contact with water, oil, dust, etc.； 勿接近电器噪音源。 Do not approach electrical noise source.
重复定位精度 Repeat Positioning	±0.5mm	电源容量 Power Capacity	3.9kVA
最大臂展 Max Armspan	2035mm	电控柜尺寸 Cabinet Size	650*750*1150mm
防护等级 Protection Degree	IP67、ExdpxIIBT4Gb	电控柜重量 Cabinet Weight	120kg
本体重量 Robot Body Weight	370kg	电源 Source	三相四线380V ^{±10%} -10%
机械限位范围 Motion Range	J1 ±95° J2 +102°, -53° J3 +87°, -80° J4 ±260° J5 ±270° J6 ±260°	安装方式 Installation	地面 Wall
最大速度 Max Speed	J1 109°/s J2 126°/s J3 109°/s J4 361°/s J5 361°/s J6 361°/s		