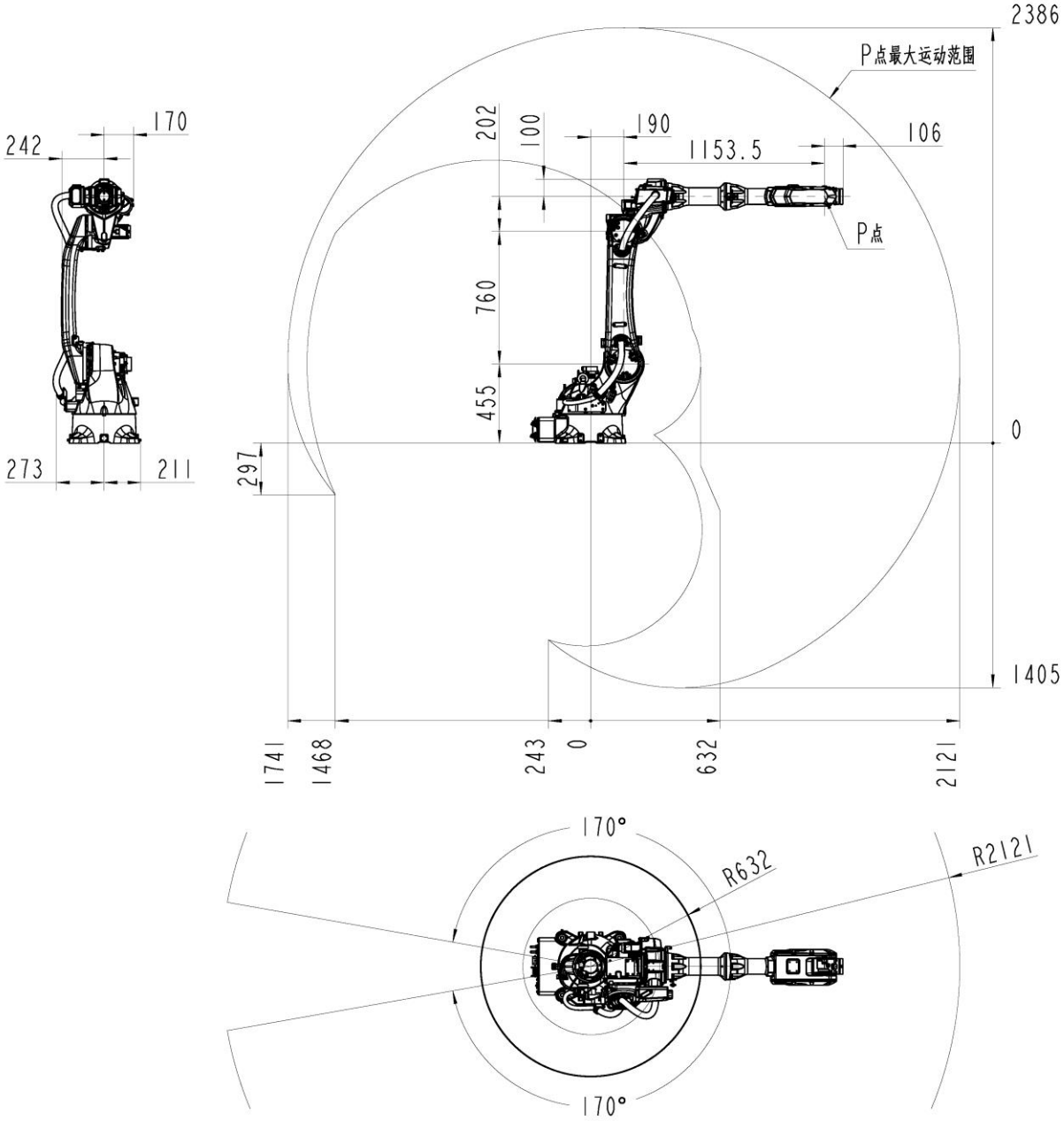
一、QJR6-2100 机器人基本规格表

QJR6-2100 基本规格表			
机构形态		垂直多关节型	
自由度		6	
有效载荷		6kg	
臂展		2121mm	
重复定位精度^2		±0.05mm	
机械限位范围	1 轴	±175°	
	2 轴	+159°，-95°	
	3 轴	+92°，-125°	
	4 轴	±185°	
	5 轴	±115°	
	6 轴	±360°	
最大速度	1 轴	3.3 rad/s	189 °/s
	2 轴	3.3 rad/s	189 °/s
	3 轴	3.3 rad/s	189 °/s
	4 轴	6.5 rad/s	372 °/s
	5 轴	10 rad/s	573 °/s
	6 轴	12 rad/s	687 °/s
允许扭矩	4 轴	28 N.m	
	5 轴	28 N.m	
	6 轴	26.4 N.m	
惯性力矩	4 轴	1.1 kg.m^2	
	5 轴	1 kg.m^2	
	6 轴	0.7 kg.m^2	
本体重量		245 kg	
安装环境	温度	0~45 ℃	
	湿度	20%~80% RH(不结露)	
	振动	<4.9m/s^2 (0.5G)	
	其它	避免易燃、腐蚀性气体和液体； 避免接触水、油、粉尘等； 勿接近电气噪声源。	
电源容量		3.6kVA	
安装方式		地面安装、悬挂安装	

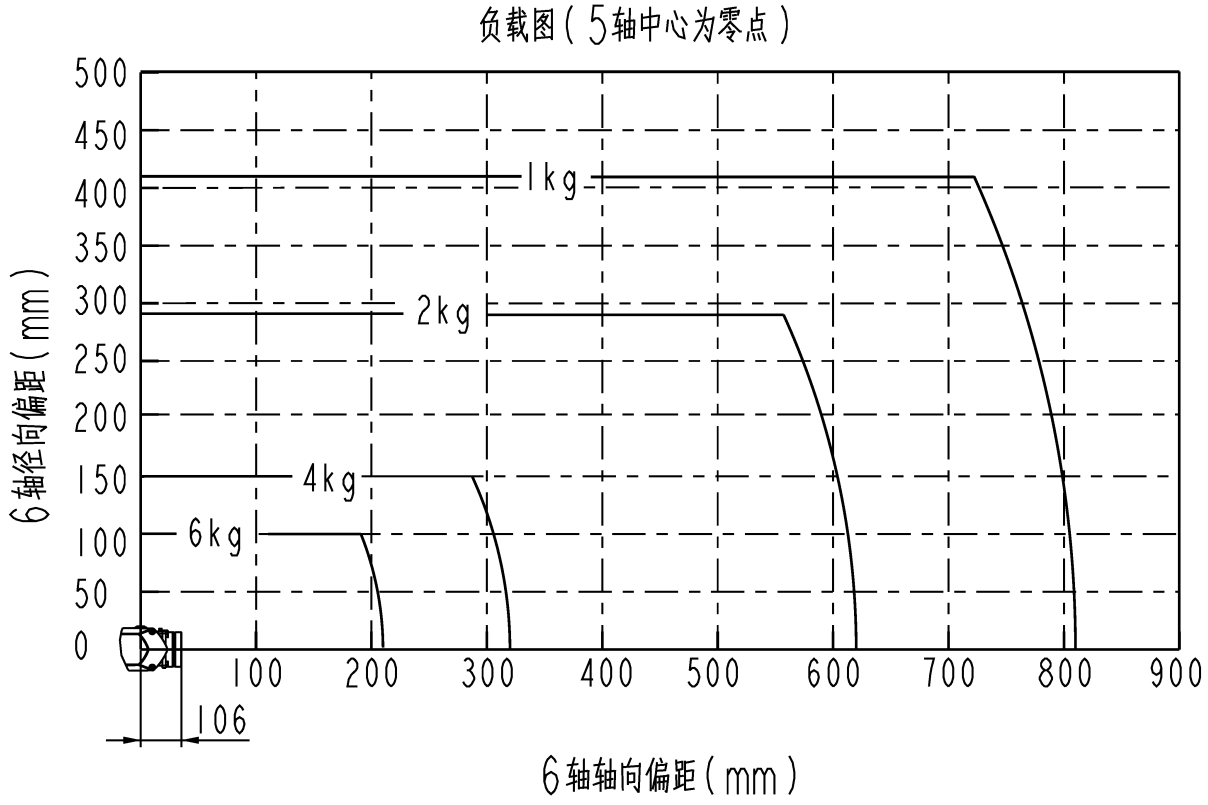
二、QJR6-2100 机器人外形尺寸和最大动作范围图（单位：mm）



三、QJR6-2100 机器人加速度配置表和对应负载图

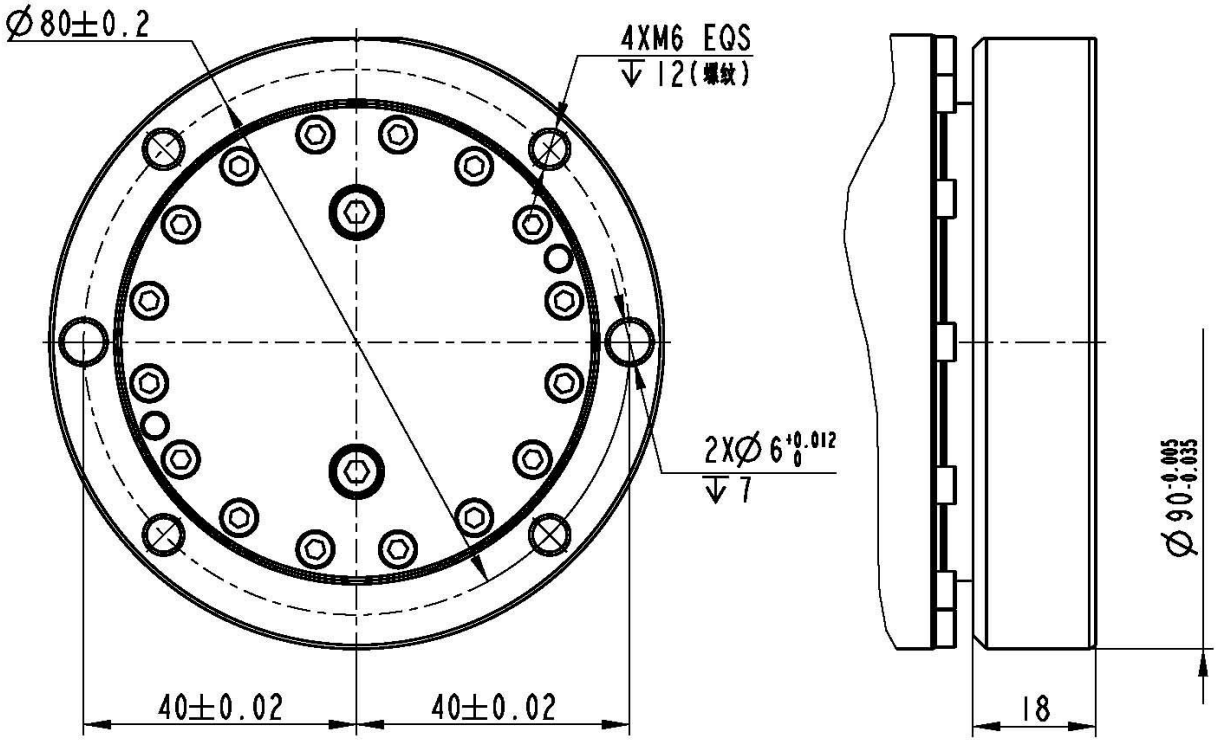
1、负载上限 6kg 状态：

QJR6-2100 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	11 rad/s²	630°/ s²
	2 轴	8 rad/s²	458°/ s²
	3 轴	20 rad/s²	1145°/ s²
	4 轴	50 rad/s²	2864°/ s²
	5 轴	40 rad/s²	2291°/ s²
	6 轴	80 rad/s²	4583°/ s²
负载上限		6kg	

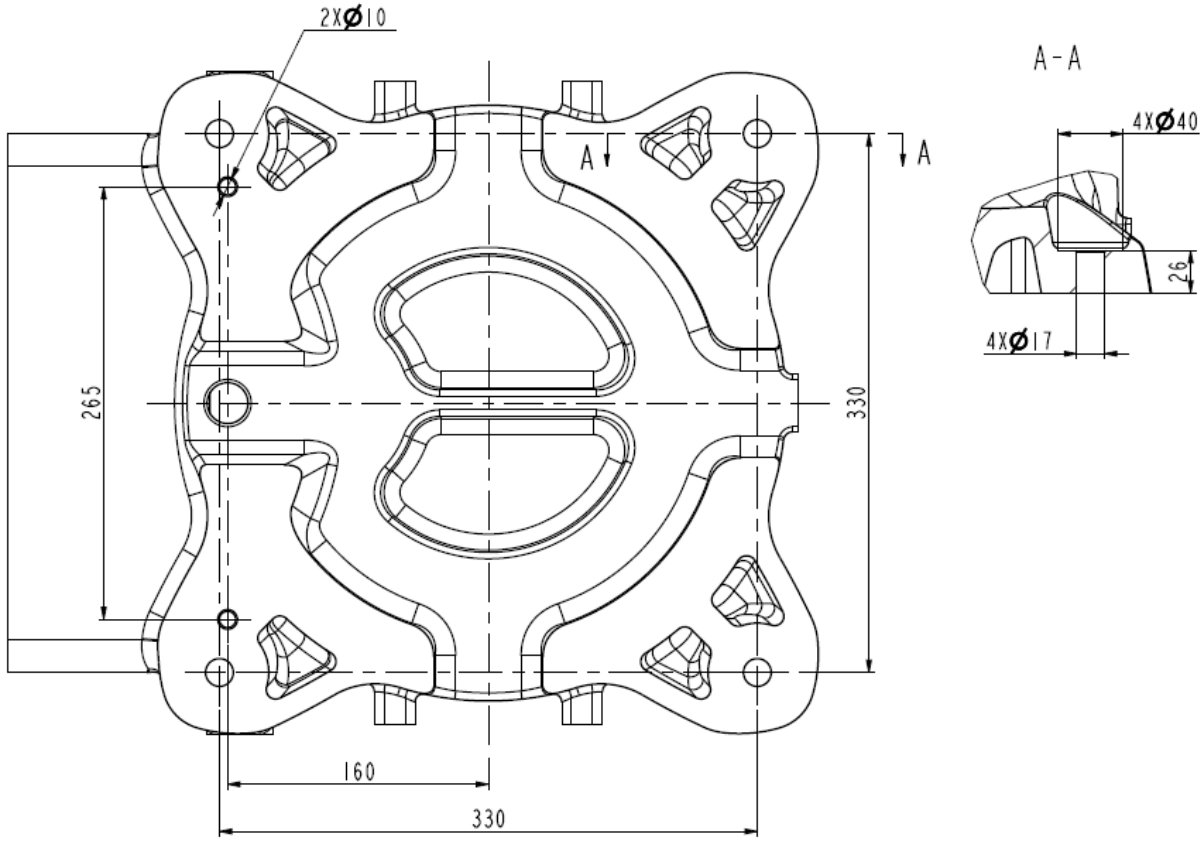


备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。

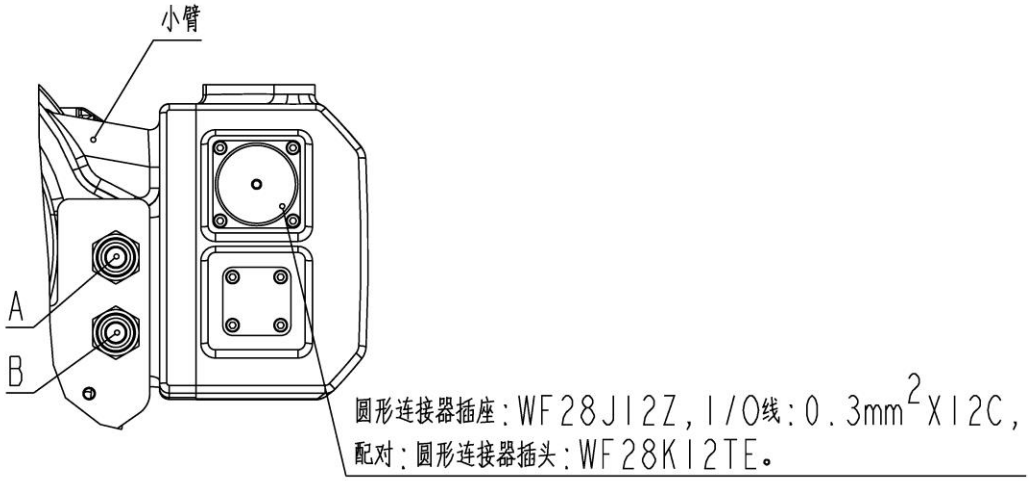
四、QJR6-2100 机器人末端安装尺寸图（单位：mm）

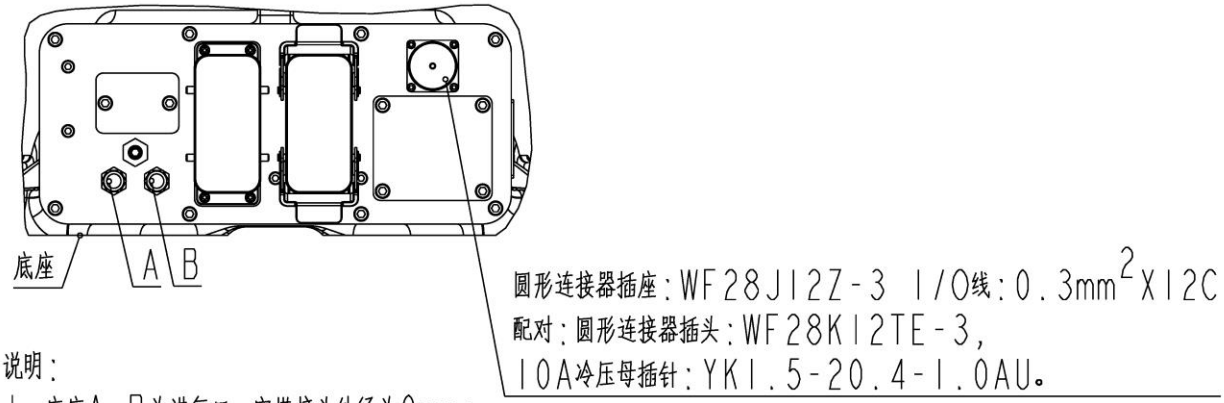


五、QJR6-2100 机器人底座安装尺寸图（单位：mm）



六、机器人预留气路与 I/O 接口位置示意图





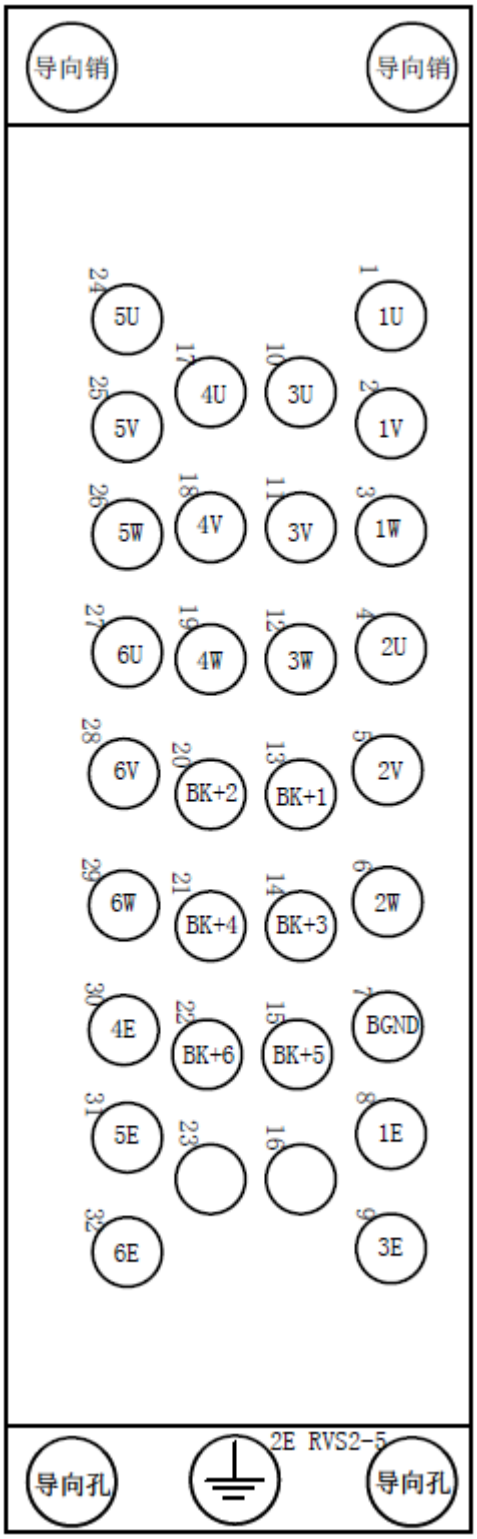
说明：

1、底座A、B为进气口，宝塔接头外径为9mm；

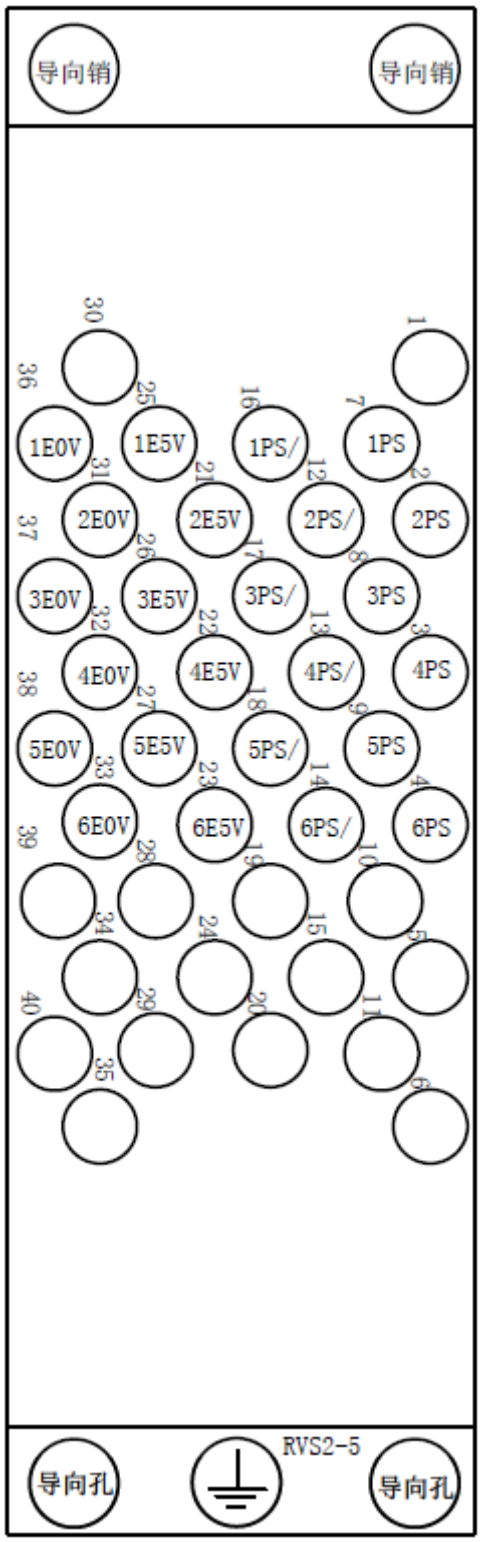
2、小臂A、B为出气口，气管外径为8mm；

3、底座和小臂圆形连接器插座的同位置连通。

七、机器人动力和编码器航插定义示意图



动力航插定义



编码器航插定义

八、QJR6-2100 机器人成品配置表

QJR6-2100 机器人成品配置表	
电机	清川
RV 减速机	国产
谐波减速机	新宝、来福
控制器	钱江
驱动器	清能德创

九、QJR6-2100 控制柜配置信息

QJR6-2100 控制柜（QJRC1-SV）	
控制硬件	钱江控制器
控制柜软件	钱江操作系统
驱动器	清能德创驱动器
电源	单相 AC220V(+10%,-10%)
电源容量	3.6kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
控制柜重量	95kg
环境温度	0-45℃
最大湿度	20%~80% RH（不结露）
防护等级	IP54
操作面板	控制柜上
编程单元	彩色触摸屏示教盒
安全性	紧急停止，自动模式停止，远程模式停止
输入输出	数字 IO 15 输入 21 输出