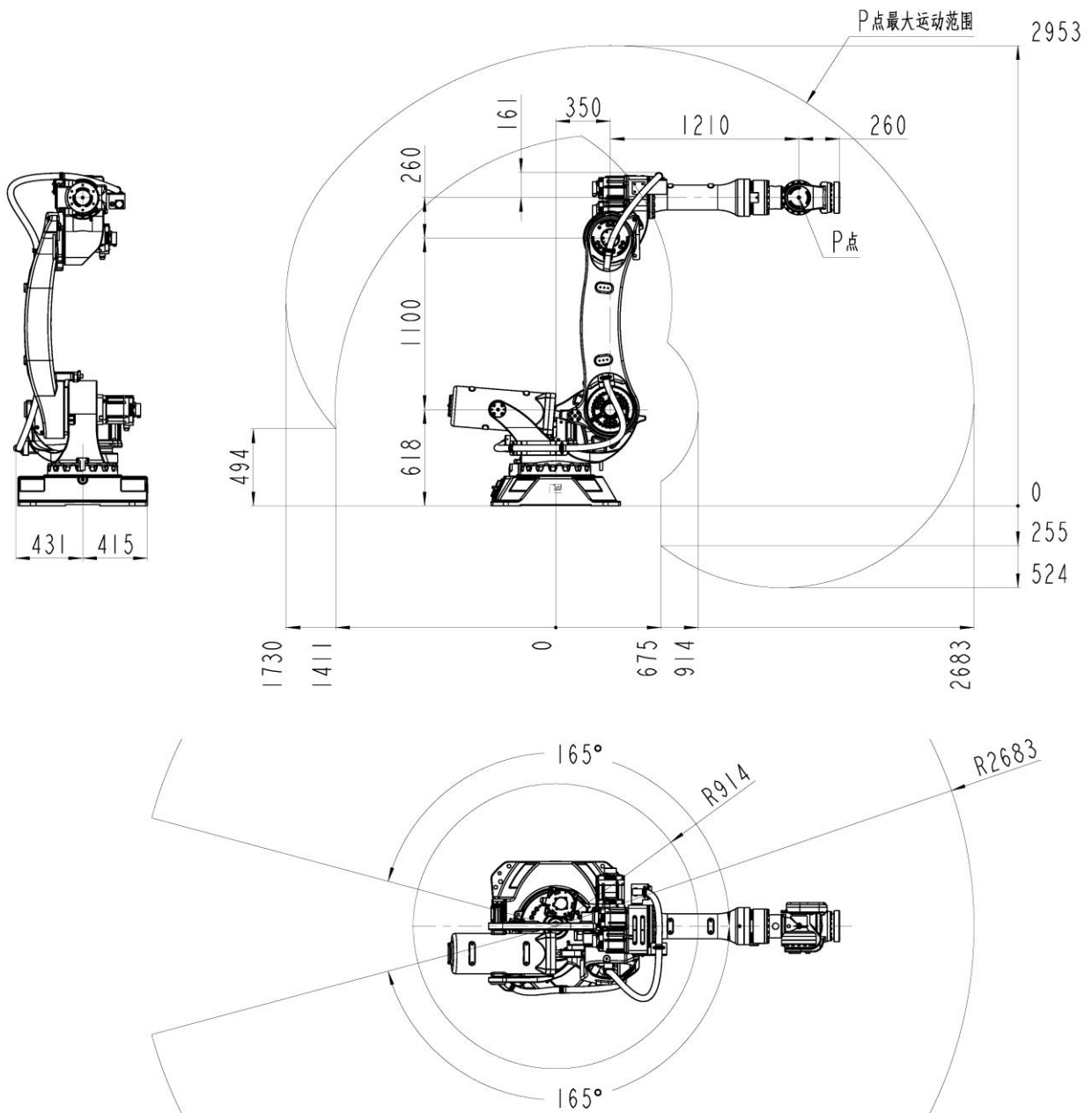


一、QJR210-1 机器人基本规格表

功能		搬运、喷涂、焊接、装配、打磨等	
机构形态		垂直多关节型	
自由度		6	
有效载荷		210 Kg	
最大臂展		2683.4 mm	
重复定位精度		±0.2 mm	
机械限位范围	J1	±167°	
	J2	+86°, -51°	
	J3	+82°, -168°	
	J4	±360°	
	J5	±121°	
	J6	±360°	
最大速度	J1	1.4 rad/s	80.2 °/s
	J2	1.2 rad/s	68.8 °/s
	J3	1.4 rad/s	80.2 °/s
	J4	3.2 rad/s	183 °/s
	J5	3 rad/s	171.9 °/s
	J6	4.5 rad/s	257.8 °/s
允许力矩	J4	1200 N·m	
	J5	1200 N·m	
	J6	650 N·m	
允许惯性力矩	J4	84 kg·m ²	
	J5	84 kg·m ²	
	J6	55 kg·m ²	
本体重量		1200 kg	
防护等级		IP65	
安装环境	温度	0~45 °C	
	湿度	20%~80% RH(不结露)	
	振动	<4.9 m/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；勿接近电器噪音源。	
电源容量		25.9 KVA	
控制柜尺寸		600×480×920 mm	
控制柜质量		110 kg	
电源		三相五线 AC380V(+10%,-10%)	
安装方式		地面安装	

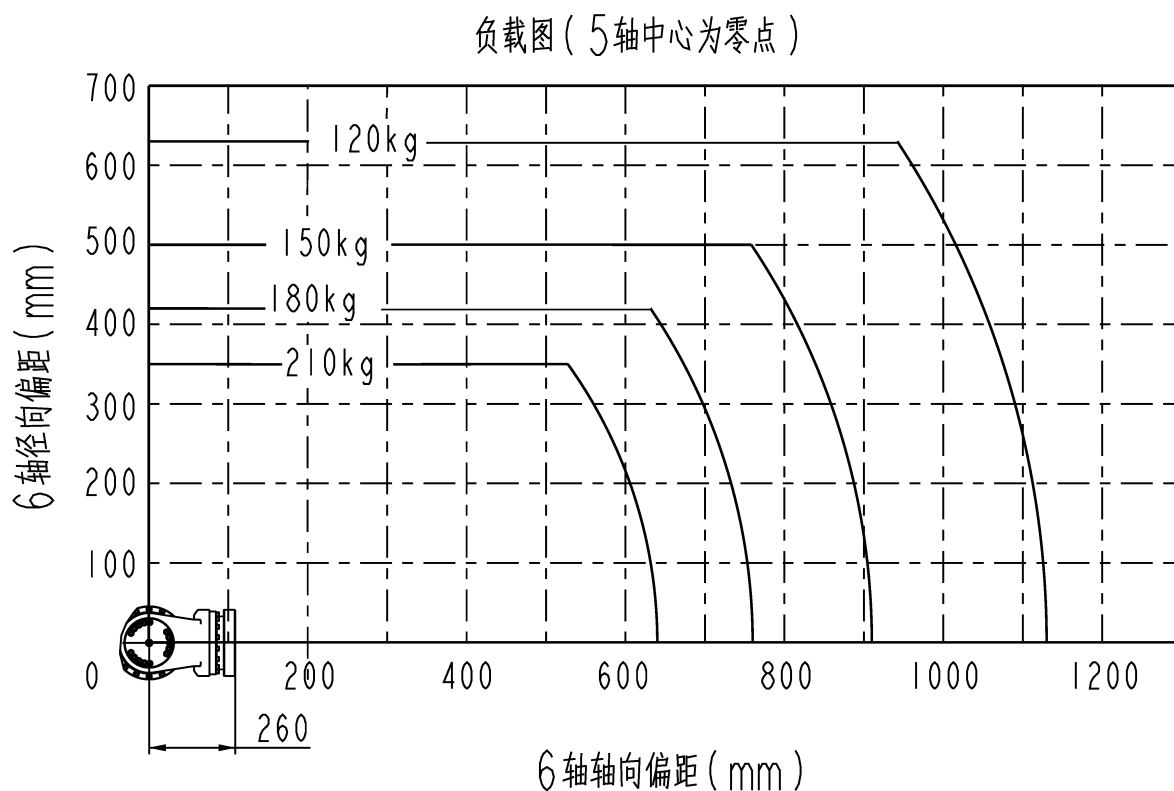
二、QJR210-1 机器人外形尺寸和最大动作范围图 (单位: mm)



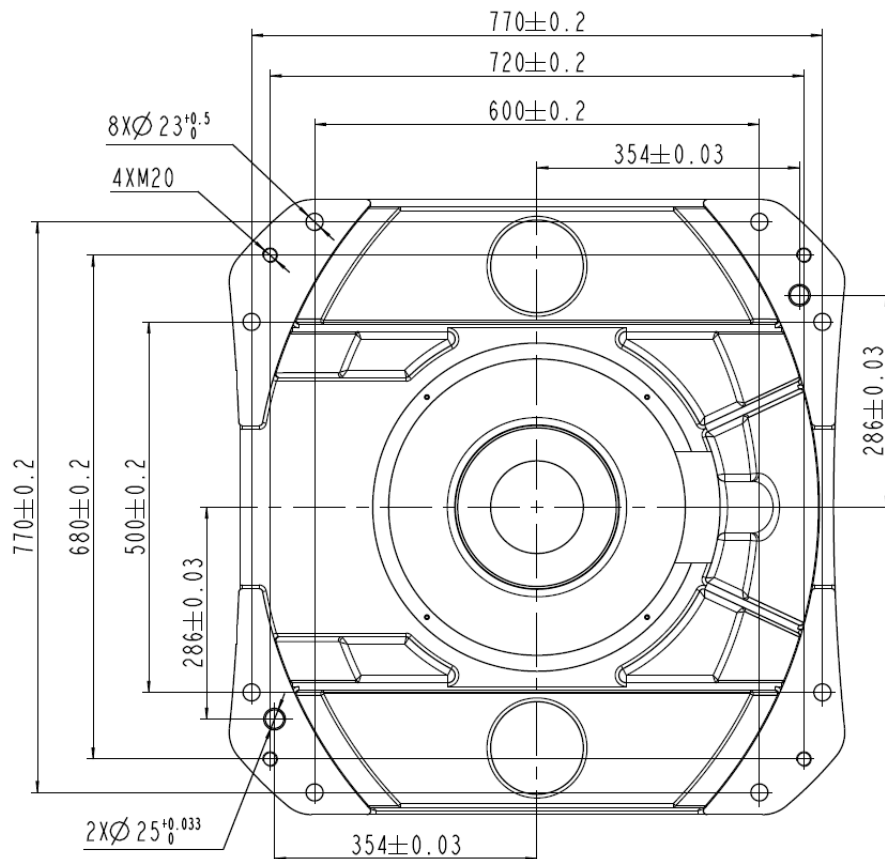
三、QJR210-1 机器人负载图

1、负载上限 210kg 状态:

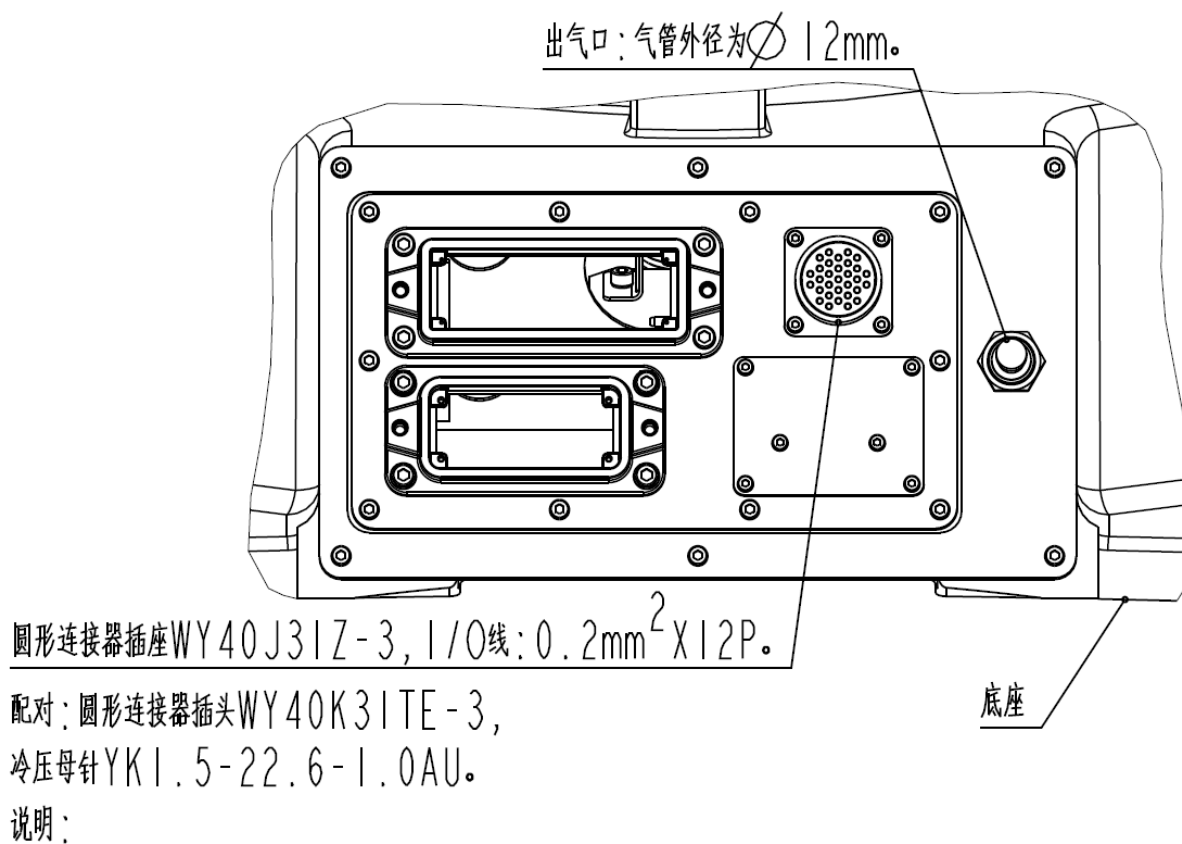
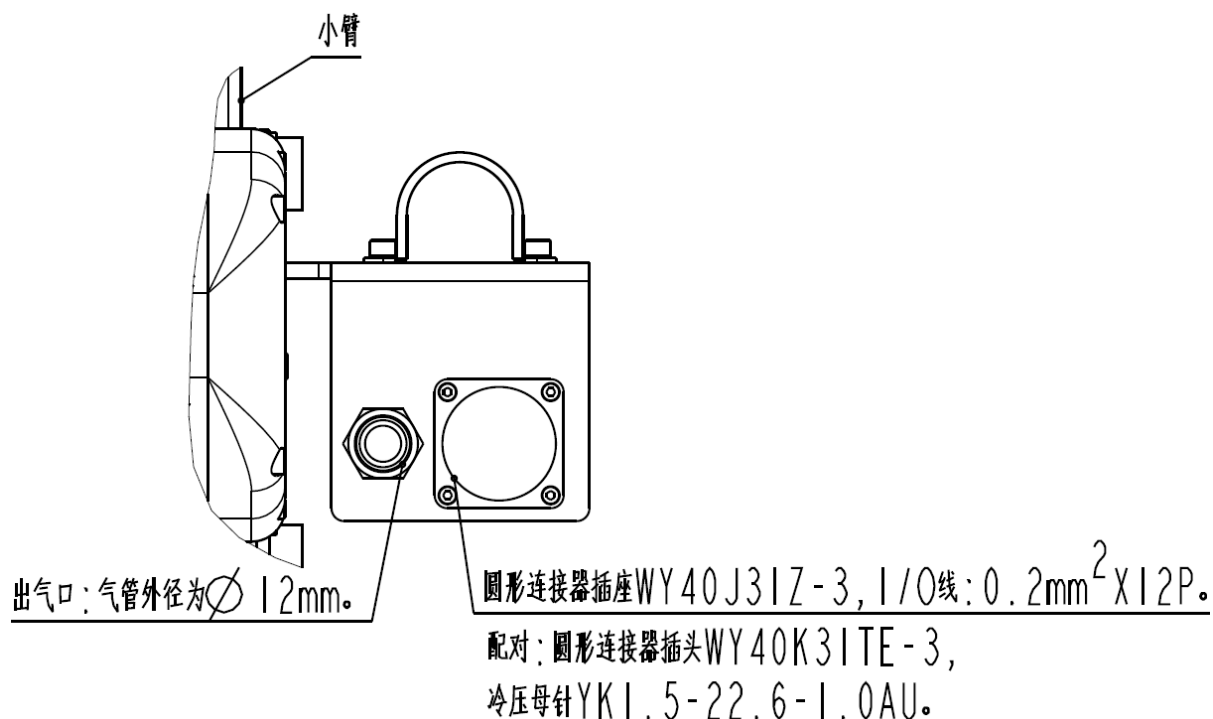
QJR210-1 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	1.36 rad/s ²	78 °/s ²
	2 轴	1.13 rad/s ²	64 °/s ²
	3 轴	1.36 rad/s ²	78 °/s ²
	4 轴	4.5 rad/s ²	257 °/s ²
	5 轴	4.18 rad/s ²	239 °/s ²
	6 轴	6.45 rad/s ²	369 °/s ²
负载上限		210kg	



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。

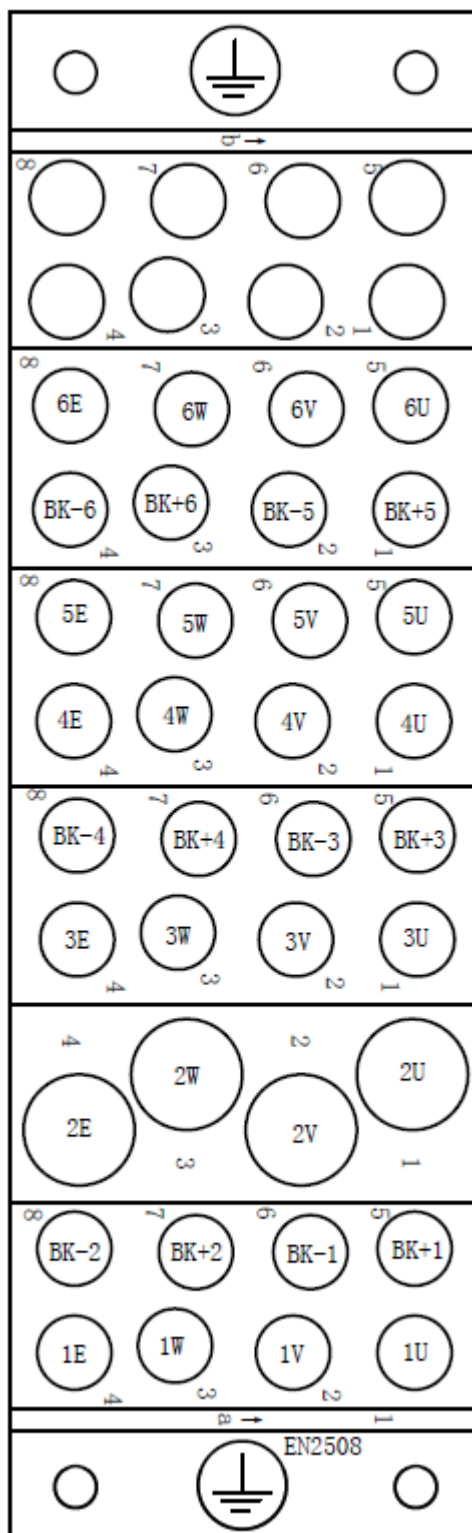


六、机器人气路与 I/O 接口位置示意图

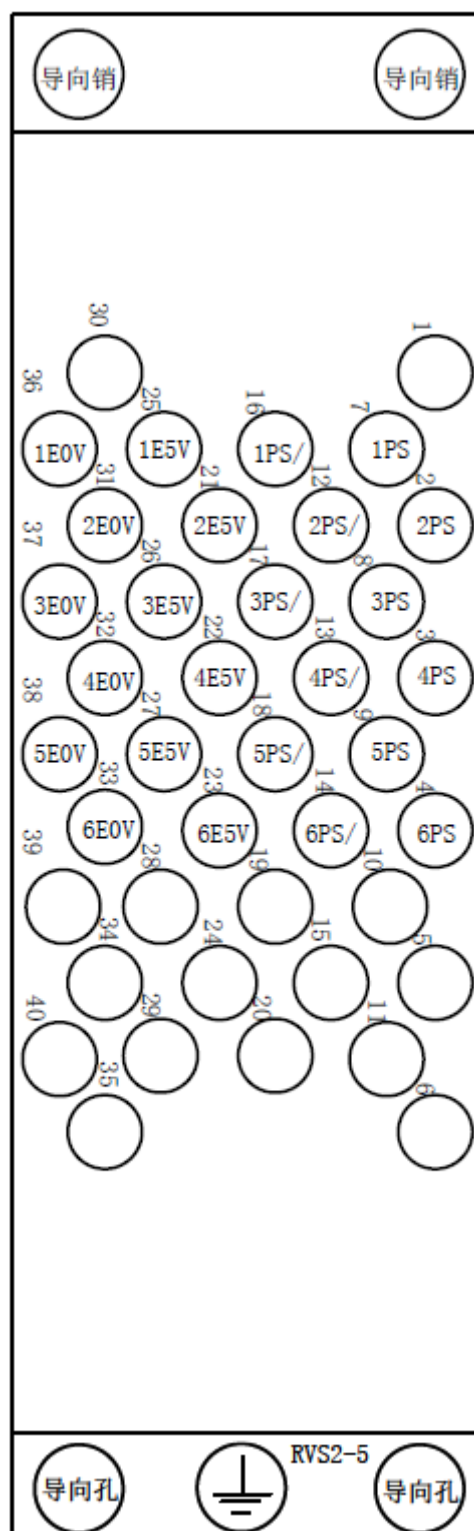


说明：
1、底座和小臂位置圆形连接器插座的不同位置连通。

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、QJR210-1 机器人成品配置表

QJR210-1 机器人成品配置表	
电机	清川
RV 减速机	国产
控制器	KEBA、钱江
驱动器	清能德创

九、QJR210-1 控制柜配置信息

状态一:QJR210-1 控制柜 (QJRC1-SV)	
控制硬件	KEBA 控制器
控制柜软件	KEBA 操作系统
驱动器	清能德创驱动器
电源	三相五线 AC380V(+10%,-10%)
电源容量	25.9kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
控制柜重量	110kg
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 22 输入 24 输出

状态二:QJR210-1 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	三相五线 AC380V(+10%,-10%)
电源容量	25.9kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
控制柜重量	110kg
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