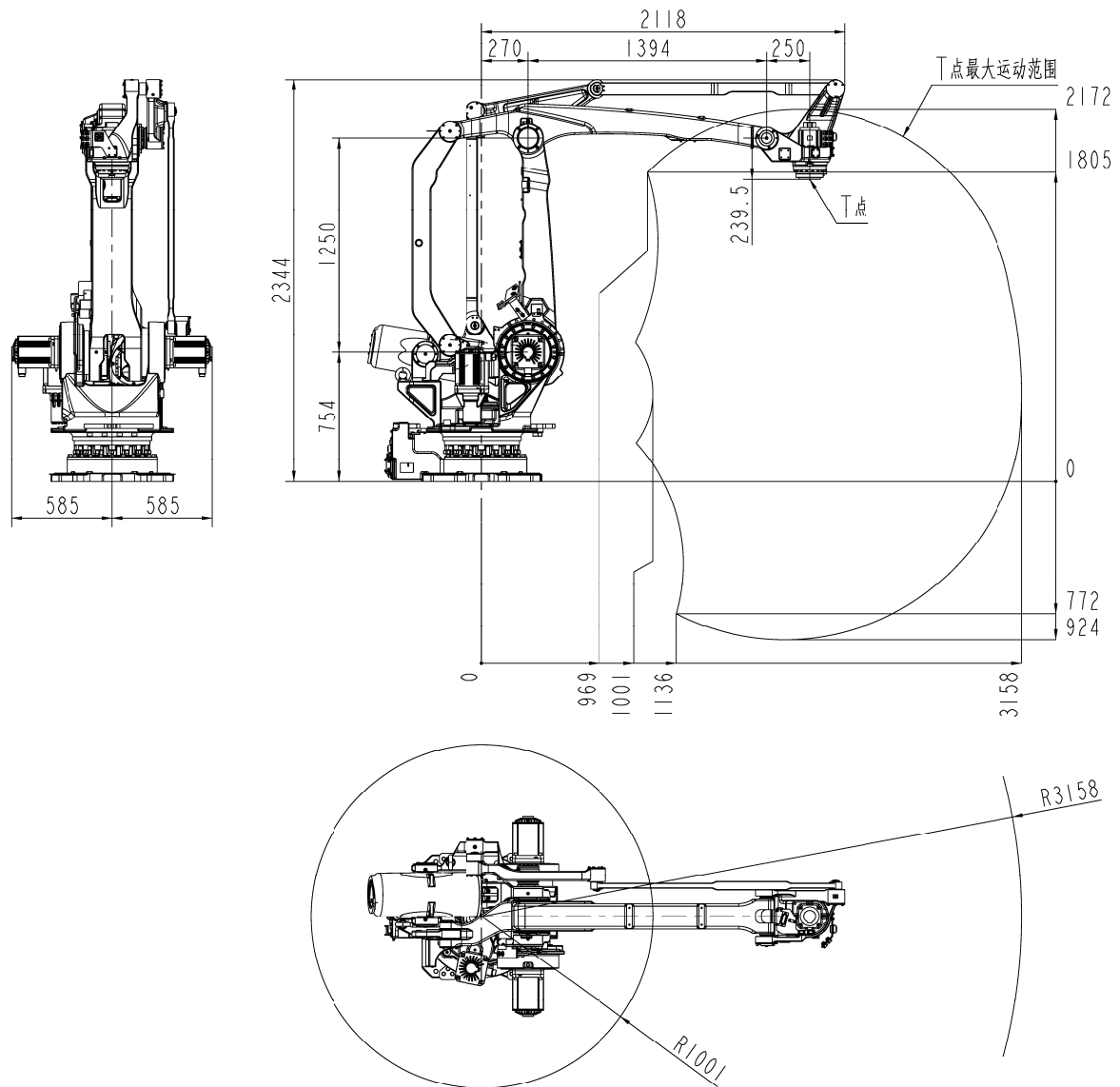




一、QJRB180-1 机器人基本规格表

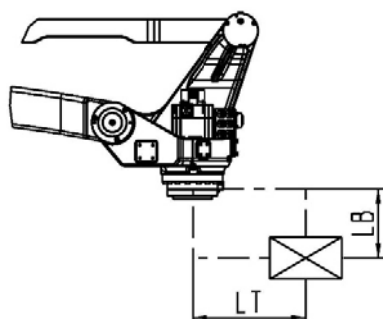
QJTD80B001 QJRB180-1 基本规格表			
机构形态		4 轴码垛	
自由度		4	
有效载荷		180kg	
臂展		3157mm	
重复定位精度^2		±0.5mm	
机械限位范围	1 轴	±182°	
	2 轴	+97° , -50°	
	3 轴	全局：+122° , -22°	
		耦合：+71° , -82°	
	4 轴	±360°	
最大速度	1 轴	2.2rad/s	129°/s
	2 轴	2.3rad/s	132°/s
	3 轴	2.3rad/s	132°/s
	4 轴	5.2rad/s	299°/s
允许扭矩	4 轴	350.2N.m	
本体重量		1400kg	
安装环境	温度	0~45℃	
	湿度	20%~80% RH(不结露)	
	振动	<4.9m/s² (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		17.4kVA	
安装方式		地面安装	



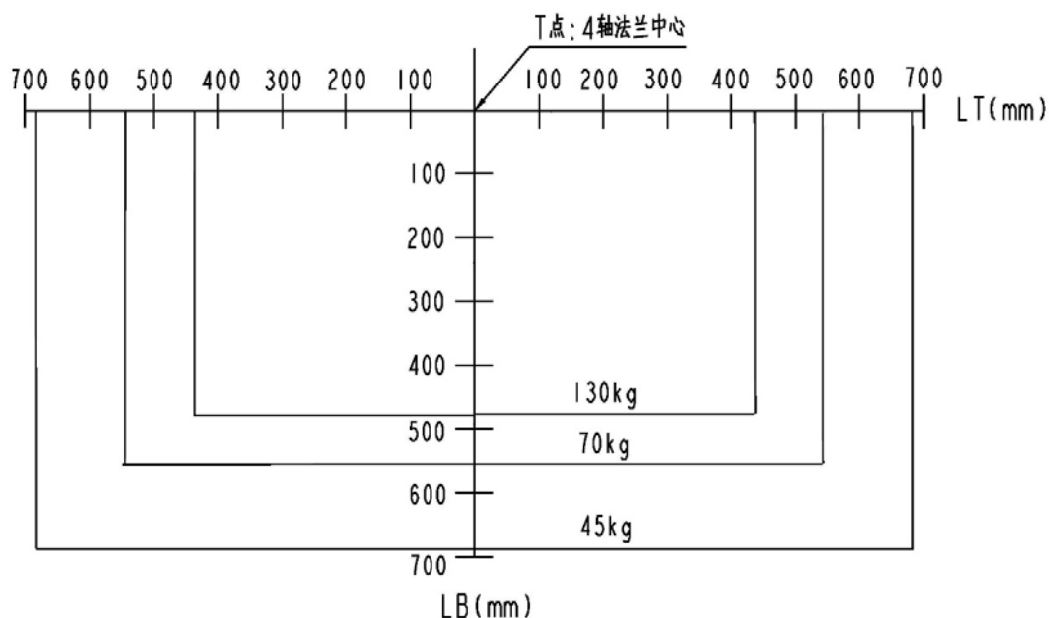
三、QJRB180-1 机器人加速度配置表 and 对应负载图

1、负载上限 180kg 状态：

QJRB180-1 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	1.8rad/s^2	$103^\circ/\text{s}^2$
	2 轴	3.6rad/s^2	$206^\circ/\text{s}^2$
	3 轴	4rad/s^2	$229^\circ/\text{s}^2$
	4 轴	20rad/s^2	$1146^\circ/\text{s}^2$
惯性力矩	4 轴	43.6kg.m^2	
负载上限		180kg	

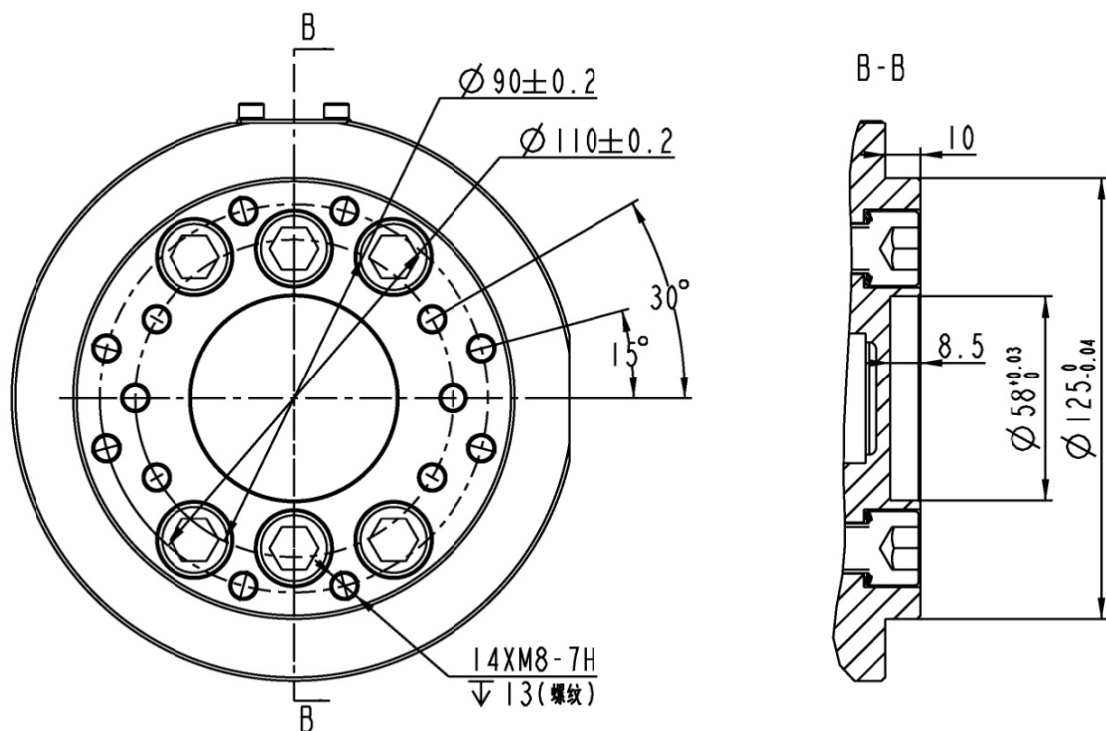


负载图 (4轴中心为零点)

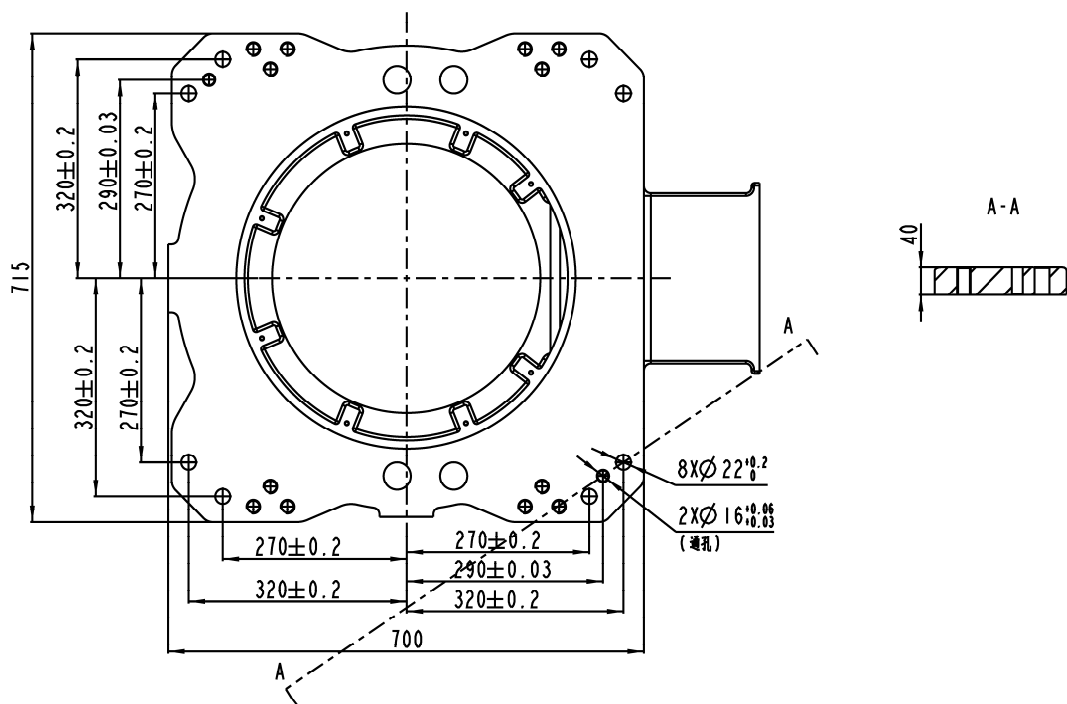


备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。

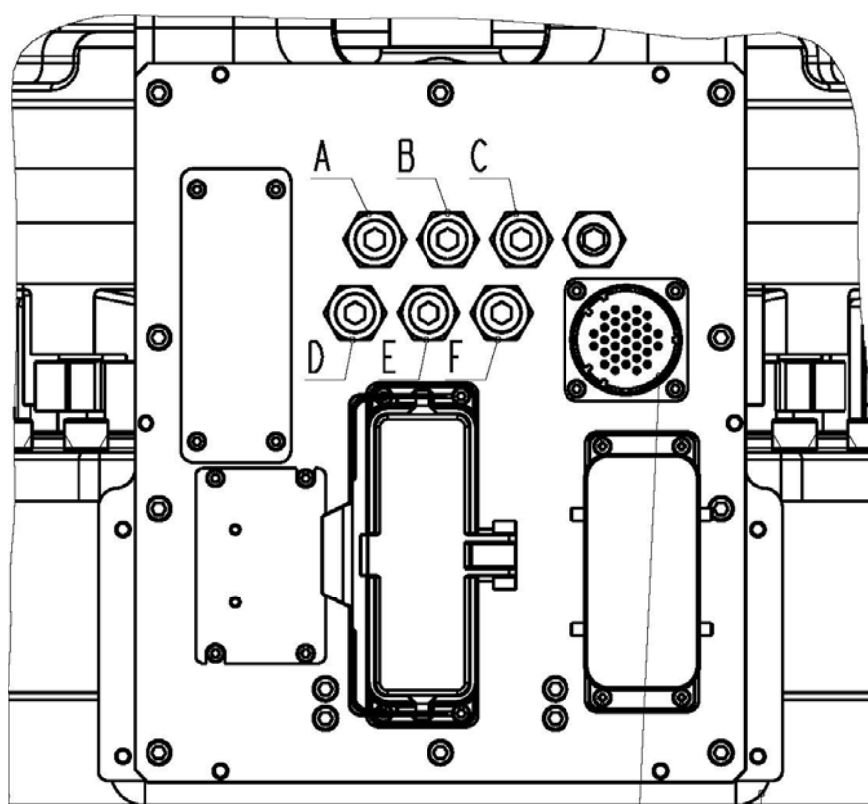
四、QJRB180-1 机器人末端安装尺寸图(单位 : mm)



五、QJRB180-1 机器人底座安装尺寸图(单位 : mm)



六、QJRB180-1 机器人气路与 I/O 接口位置示意图



圆形连接器插座WY40J3IZ-3, I/O线: $0.2\text{mm}^2 \times 12\text{P}$ 。

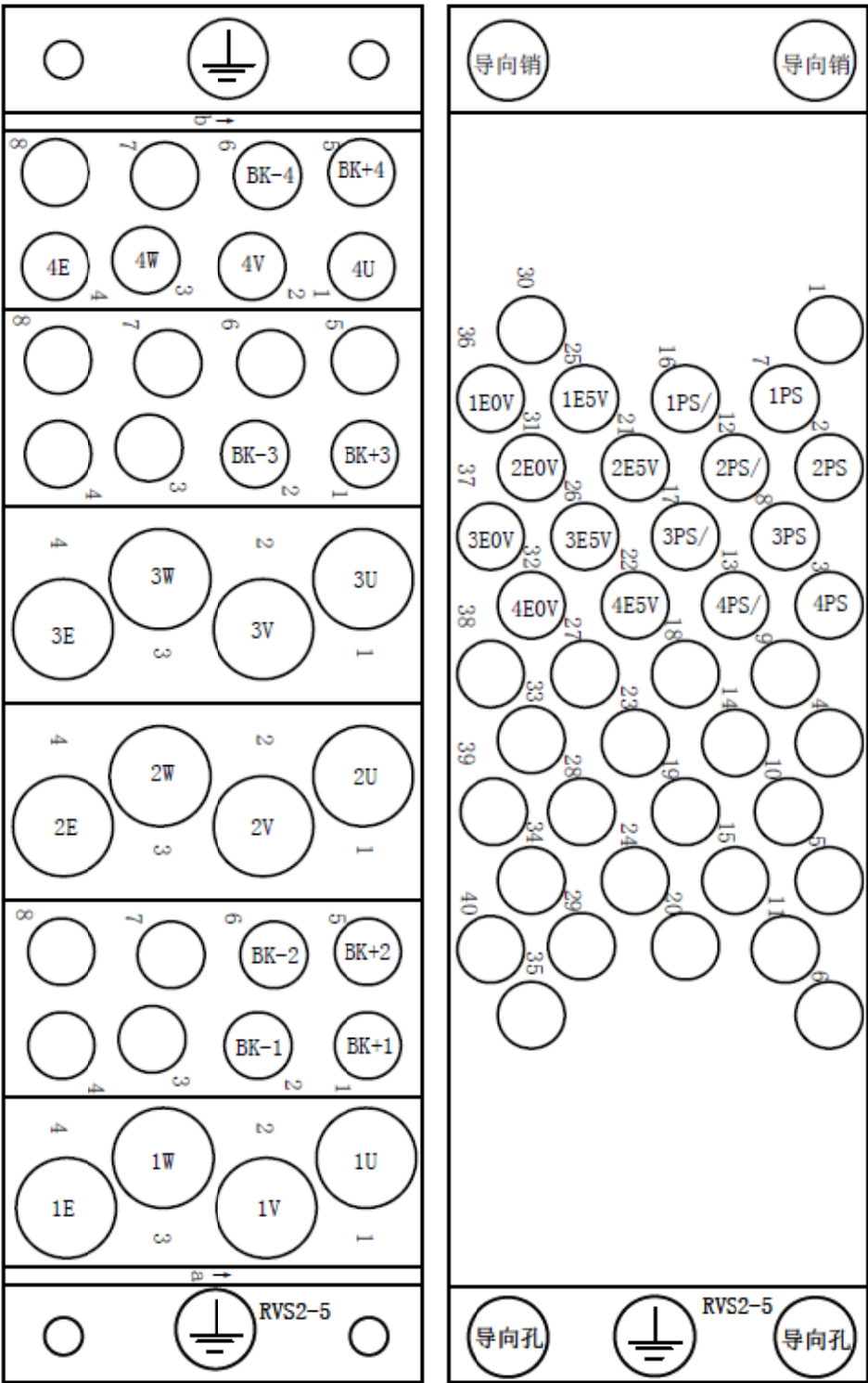
配对: 圆形连接器插头WY40K3ITE-3,
冷压母针YK1.5-22.6-1.0AU。

底座

说明:

- 1、底座A、B、C、D、E、F为进气口, R3/8螺纹, 带锥塞, 气管外径为 $\varnothing 10\text{mm}$;
- 2、腕部A、B、C、D、E、F为出气口, R3/8螺纹, 带锥塞, 气管外径为 $\varnothing 10\text{mm}$;
- 3、底座和腕部位置圆形连接器插座的位置连通。

七、QJRB180-1 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、QJRB180-1 控制柜配置信息

状态一：QJRC1-SV 控制柜	
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	17.4kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
控制柜重量	90kg
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

状态二：QJRC1-SV 控制柜	
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	17.4kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
控制柜重量	90kg
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