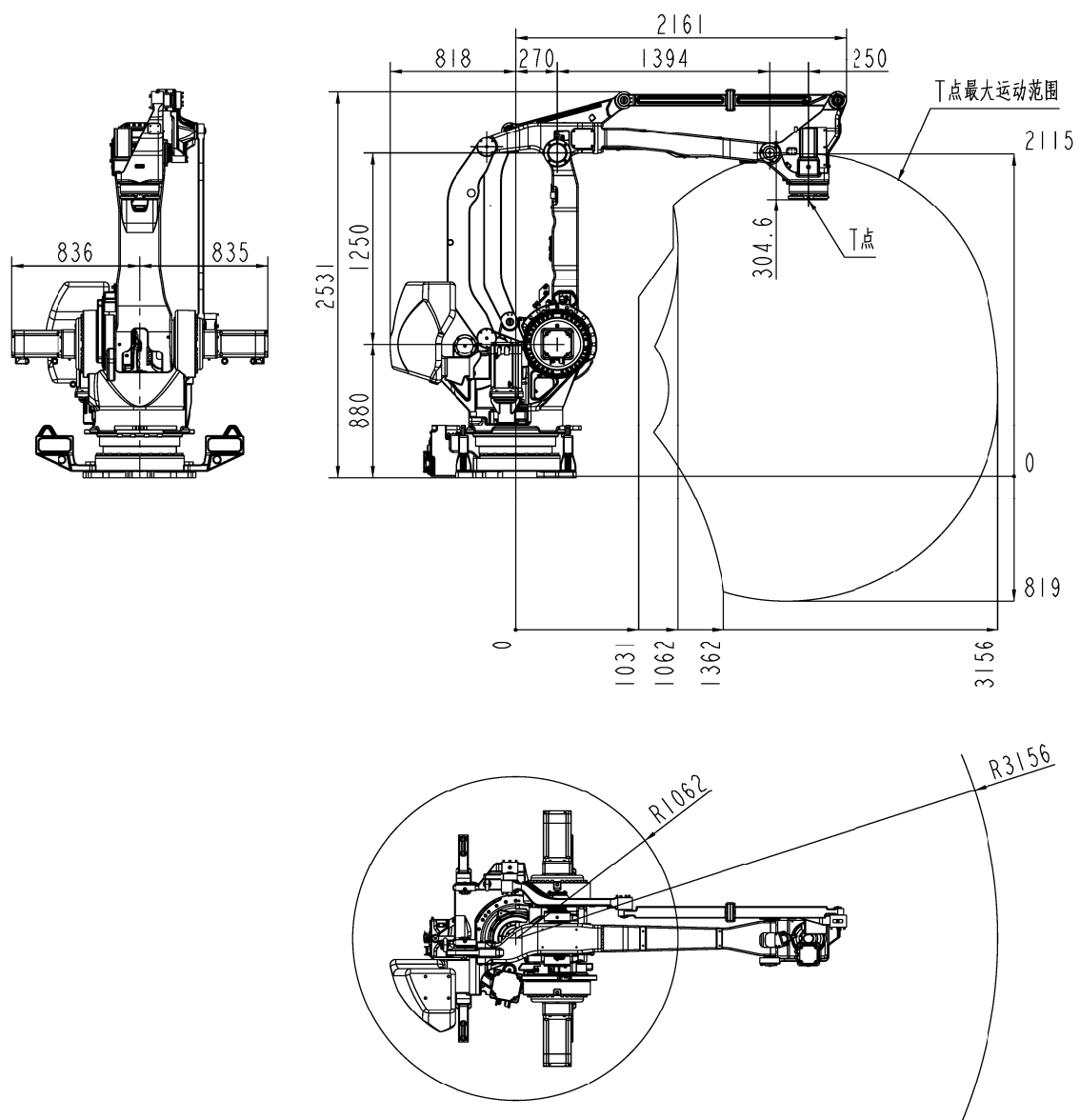


一、QJRB800-1 机器人基本规格表

QJTD806001 QJRB800-1 基本规格表			
机构形态		4 轴码垛	
自由度		4	
有效载荷		800kg	
臂展		3155mm	
重复定位精度 ^{^2}		±0.5mm	
工作范围	1 轴	±185°	
	2 轴	+94° , -48°	
	3 轴	全局：+112° , -17°	
		耦合：+71° , -81°	
	4 轴	±360°	
最大速度	1 轴	1.13rad/s	64°/s
	2 轴	1.13rad/s	64°/s
	3 轴	1.13rad/s	64°/s
	4 轴	2rad/s	114°/s
允许扭矩	4 轴	999.6N.m	
本体重量		2550kg	
防护等级		IP30	
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		21.9kVA	
安装方式		地面安装	

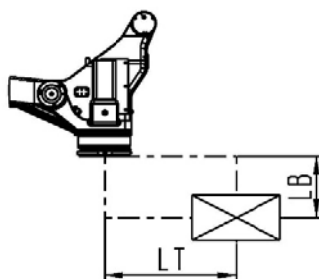
二、QJRB800-1 机器人外形尺寸和最大动作范围图(单位：mm)



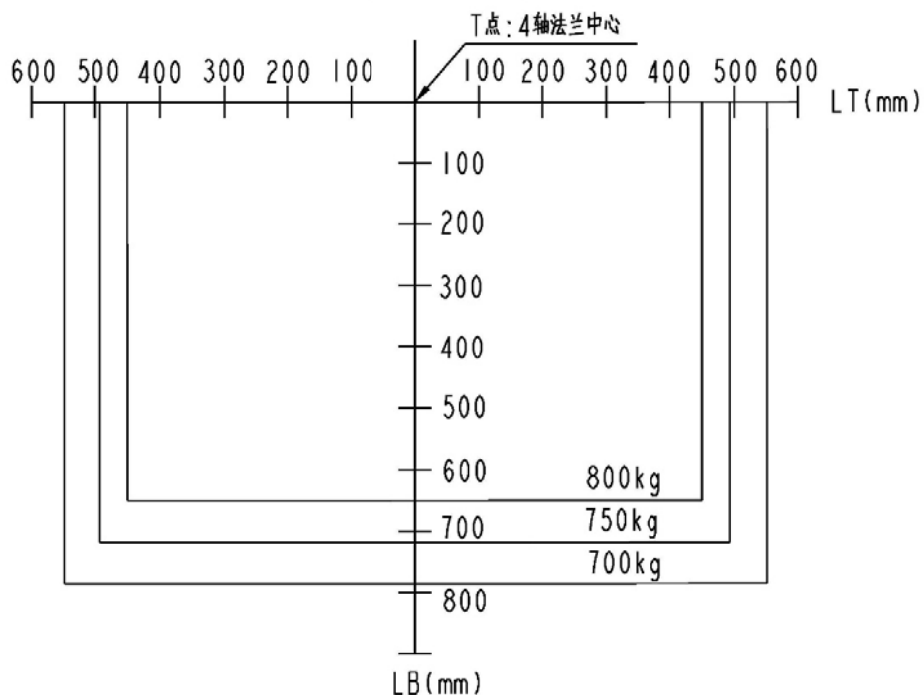
三、QJRB800-1 机器人负载图

1、负载上限 800kg 状态：

QJRB800-1 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	0.8rad/s^2	$46^\circ/\text{s}^2$
	2 轴	2.3rad/s^2	$129.5^\circ/\text{s}^2$
	3 轴	3.4rad/s^2	$194.2^\circ/\text{s}^2$
	4 轴	8.7rad/s^2	$499.6^\circ/\text{s}^2$
惯性力矩	4 轴	286.6kg.m^2	
负载上限		800kg	

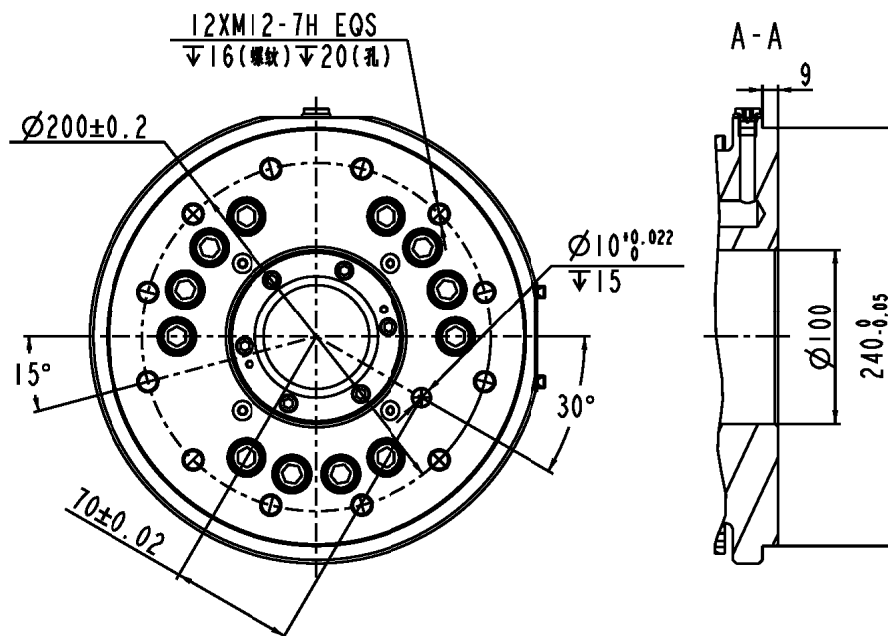


负载图 (4轴中心为零点)

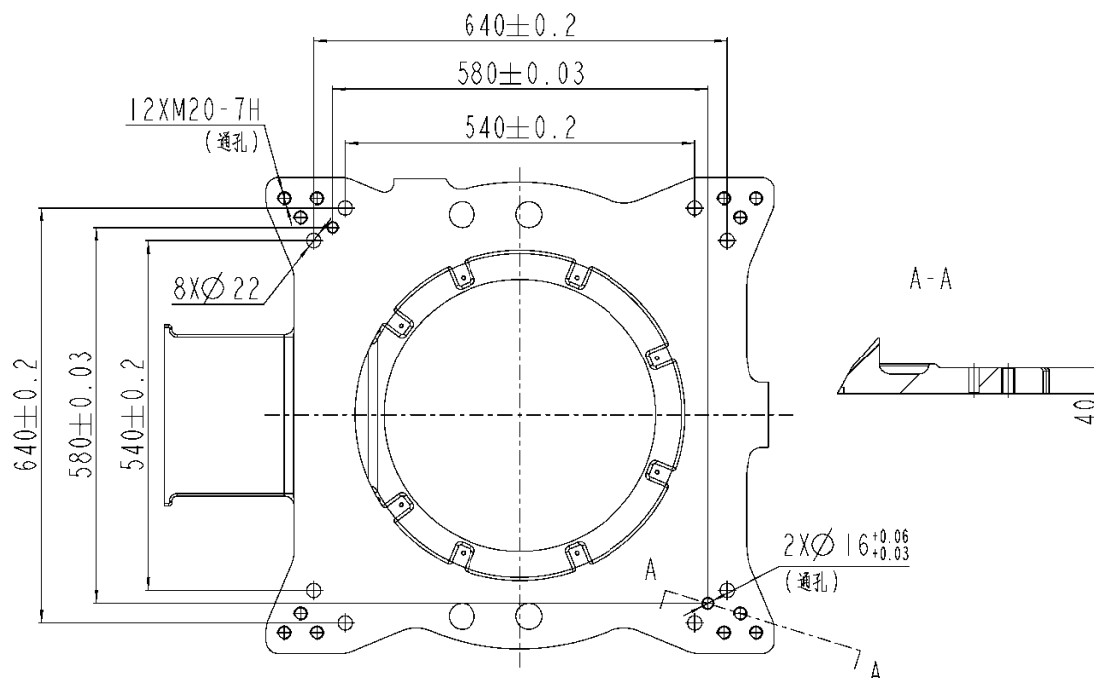


备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。

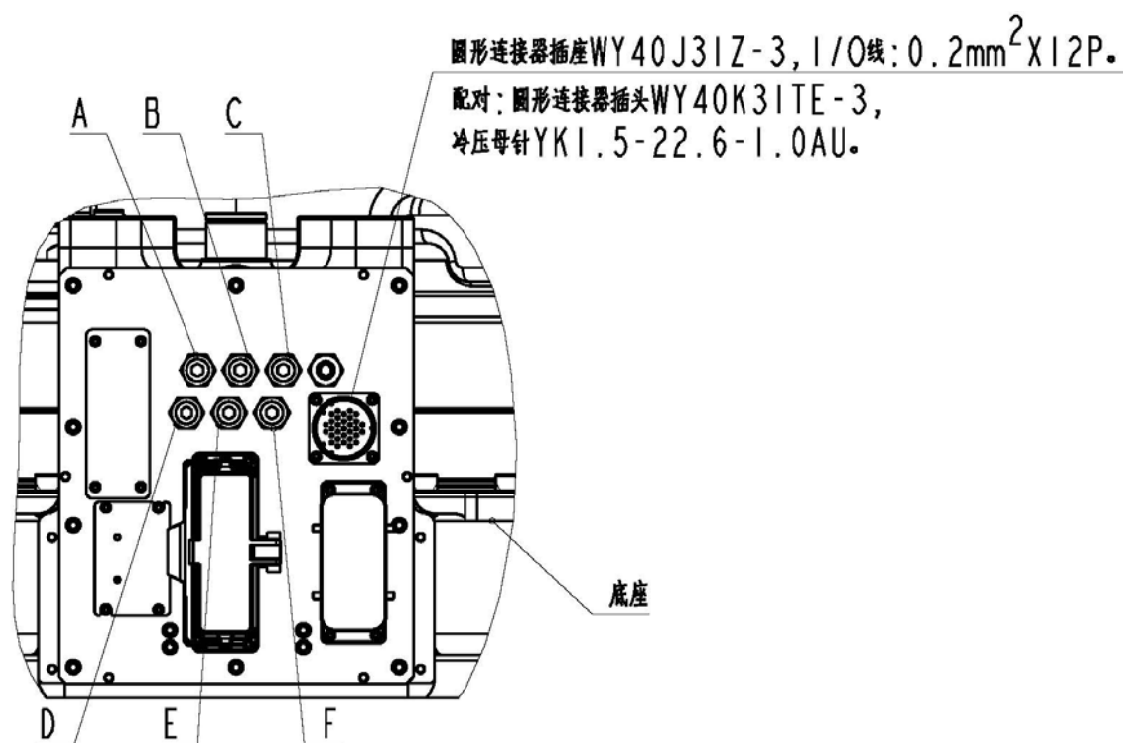
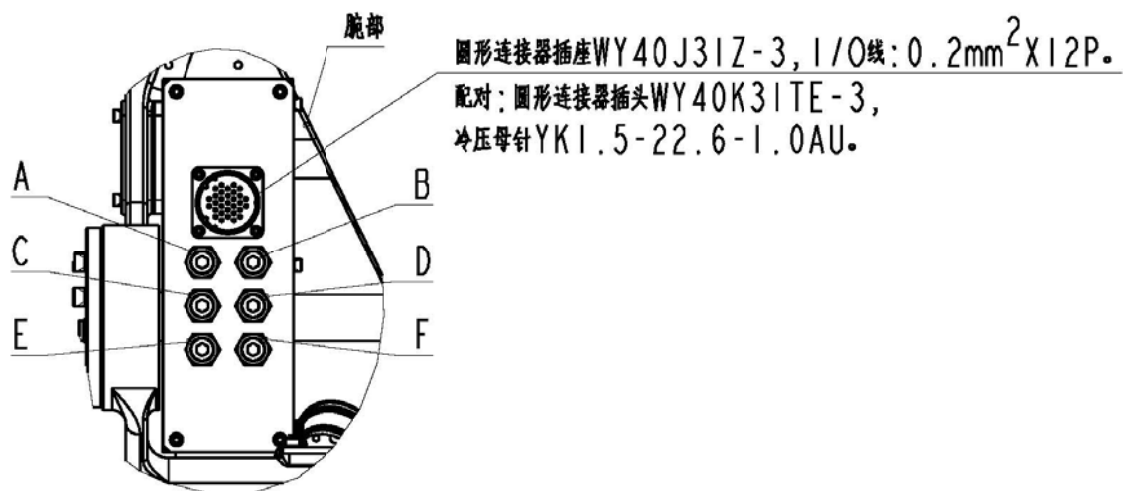
四、QJRB800-1 机器人末端安装尺寸图(单位：mm)



五、QJRB800-1 机器人底座安装尺寸图(单位：mm)



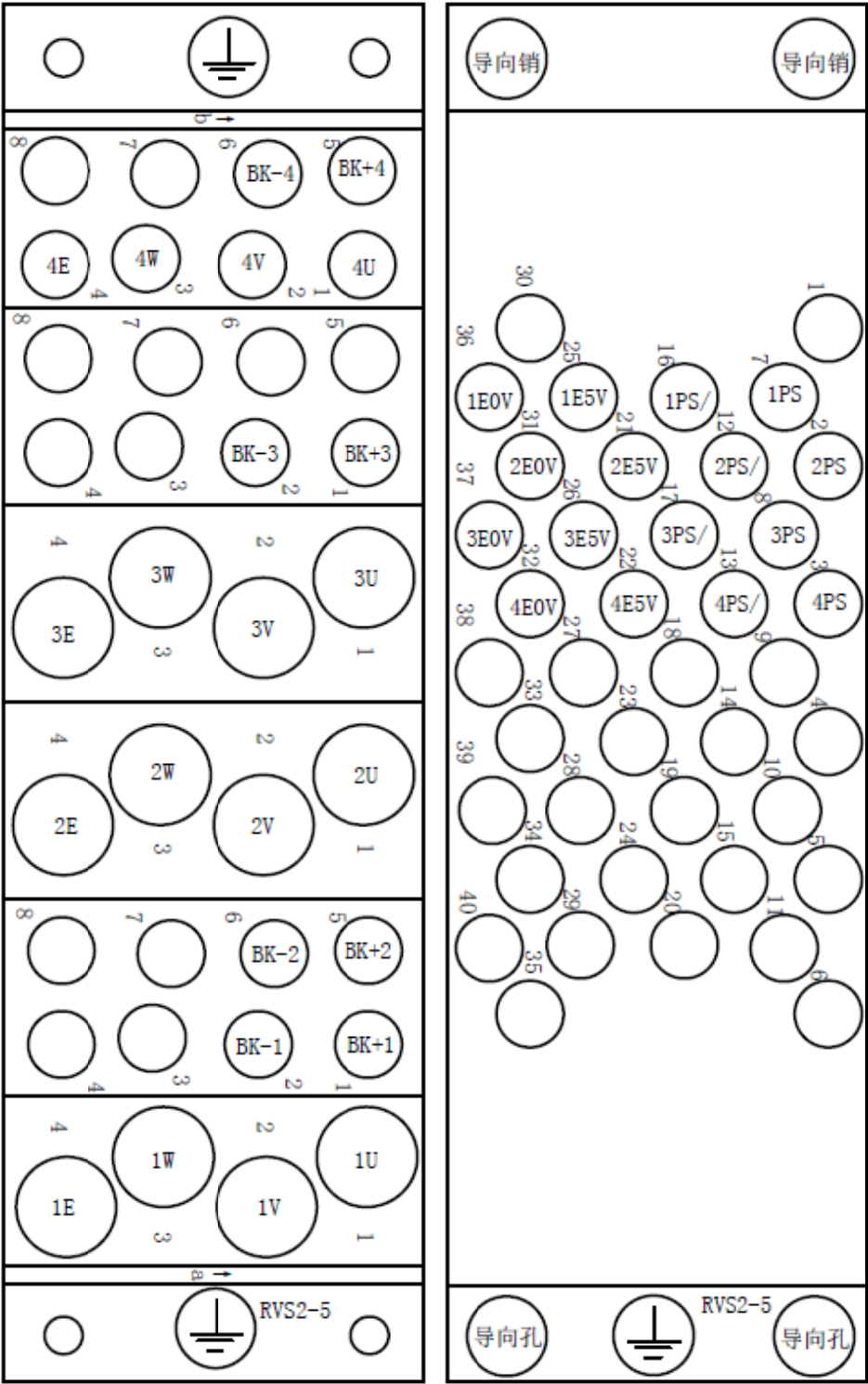
六、QJRB800-1 机器人气路与 I/O 接口位置示意图



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、QJRB800-1 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、QJRB800-1 机器人成品配置表

QJRB800-1 机器人成品配置表	
电机	KEBADSM4 系列、Lafert、清川
RV 减速机	纳博、国产
控制器	KEBA
驱动器	KEBA、清能德创

九、QJRB800-1 控制柜配置信息

状态一：QJRC1-SV 控制柜 (配 Lafert 电机配置本体)	
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	39.6kVA
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

状态二：QJRC1-SV 控制柜 (配国产配置本体)	
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	21.9kVA
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