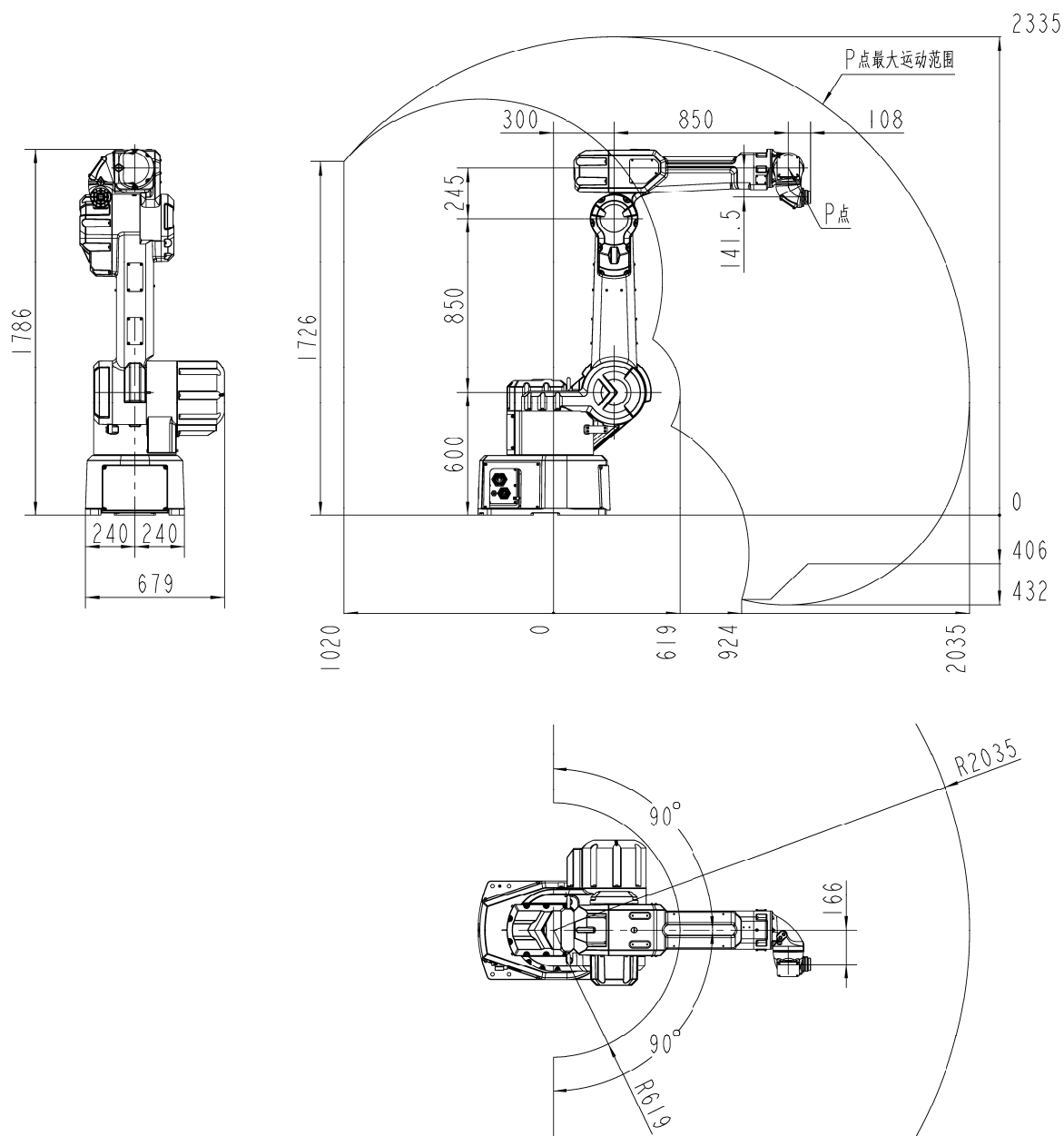


一、QJRP10-1 机器人基本规格表

QJTD832001 QJRP10-1 基本规格表			
机构形态		垂直多关节型	
自由度		6	
有效载荷		10kg	
臂展		2035mm	
重复定位精度 ^{^2}		±0.5mm	
机械限位范围	1 轴	±95°	
	2 轴	+102° , -53°	
	3 轴	+87° , -80°	
	4 轴	±260°	
	5 轴	±270°	
	6 轴	±260°	
最大速度	1 轴	1.9rad/s	108.8°/s
	2 轴	2.1rad/s	120.4°/s
	3 轴	2rad/s	114.6°/s
	4 轴	6.3rad/s	360°/s
	5 轴	6.3rad/s	360°/s
	6 轴	6.3rad/s	360°/s
允许扭矩	4 轴	46N.m	
	5 轴	45N.m	
	6 轴	27N.m	
本体重量		370kg	
防护等级		IP65、ExdpXIIBT4Gb、ExpD21IP65T130°C	
安装环境	温度	0~45°C	
	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		4.4kVA	
安装方式		地面安装	

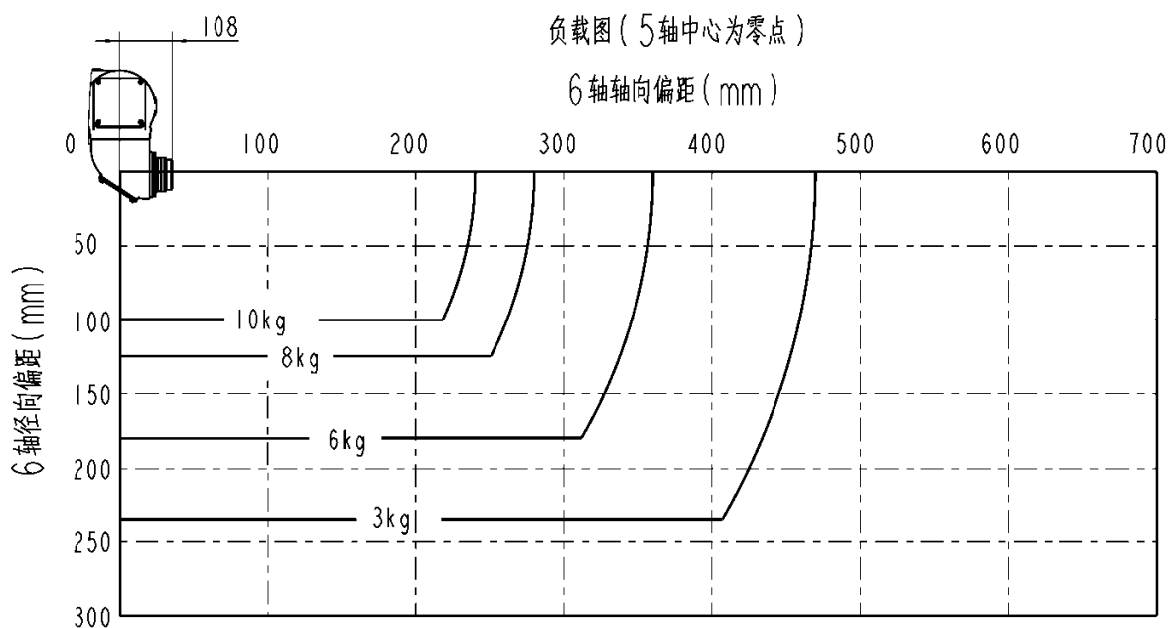
二、QJRP10-1 机器人外形尺寸和最大动作范围图(单位：mm)



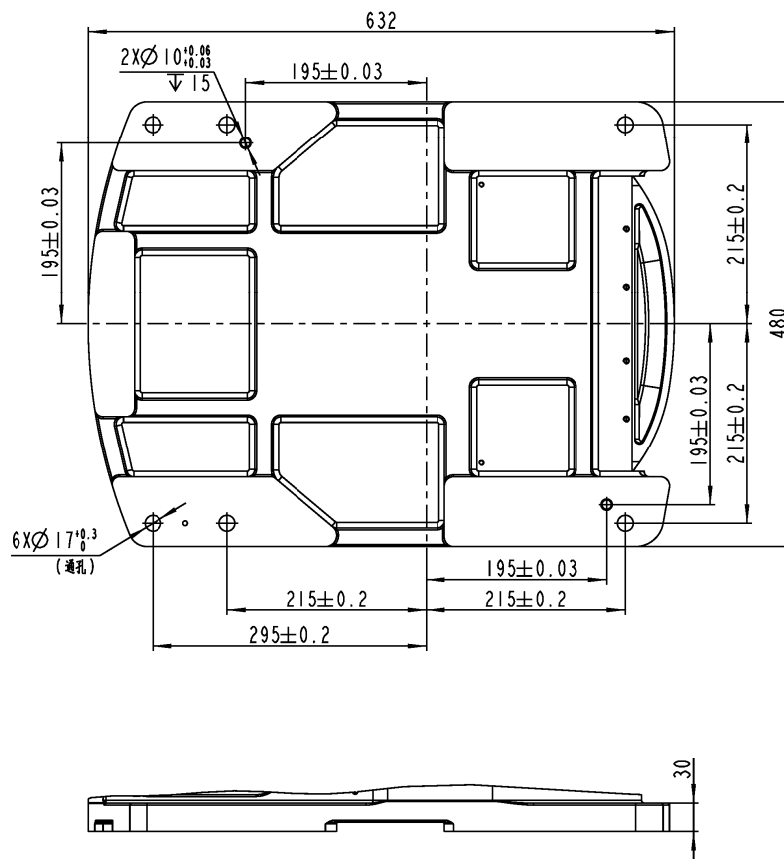
三、QJRP10-1 机器人负载图

1、负载上限 10kg 状态：

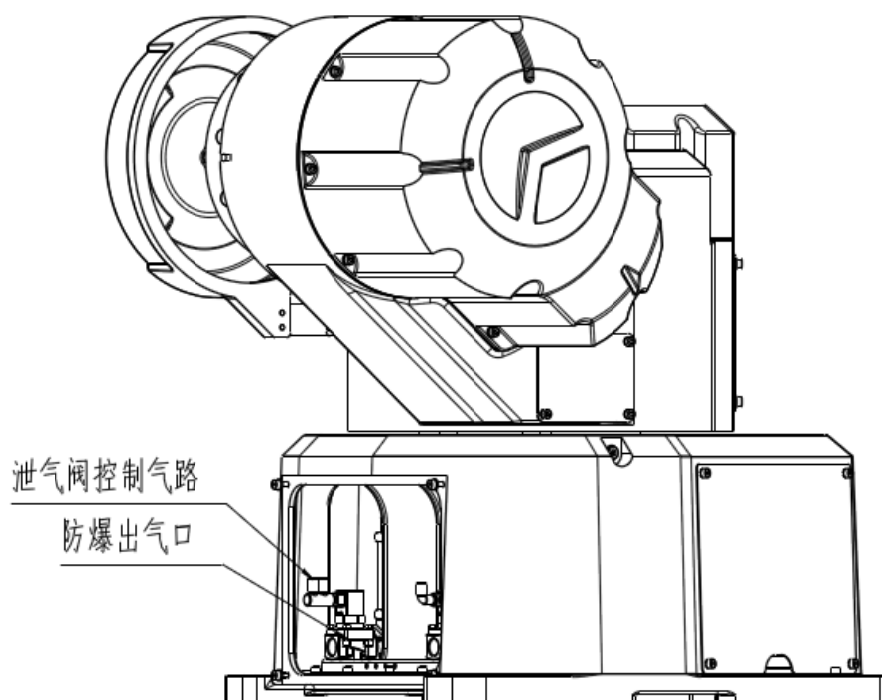
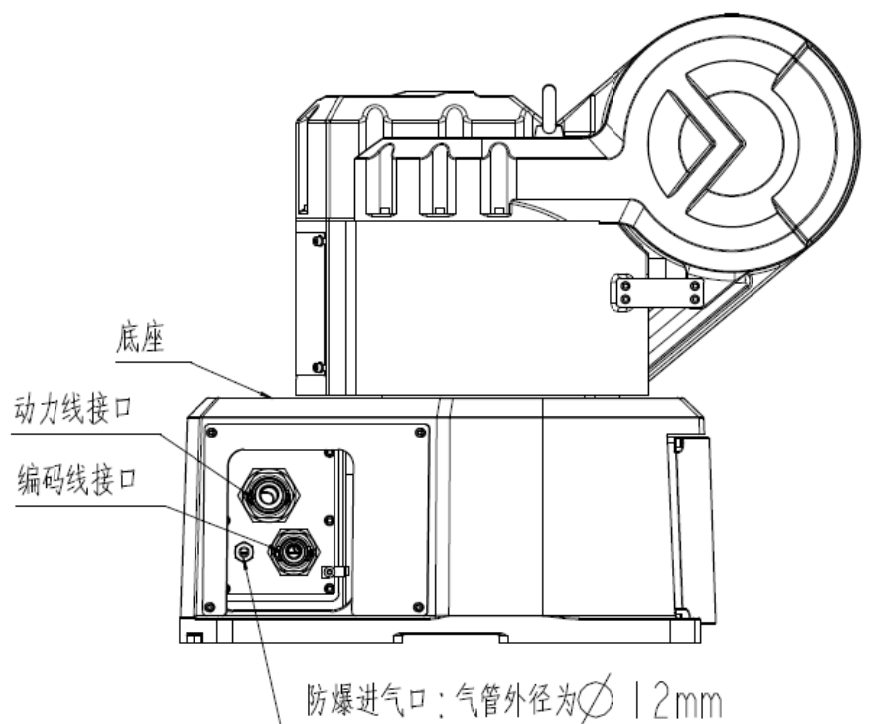
QJRP10-1 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	6.6rad/s^2	$378^\circ/\text{s}^2$
	2 轴	6.6rad/s^2	$378^\circ/\text{s}^2$
	3 轴	8rad/s^2	$458^\circ/\text{s}^2$
	4 轴	30rad/s^2	$1718^\circ/\text{s}^2$
	5 轴	30rad/s^2	$1718^\circ/\text{s}^2$
	6 轴	26rad/s^2	$1489^\circ/\text{s}^2$
惯性力矩	4 轴	3.9kg.m^2	
	5 轴	3.9kg.m^2	
	6 轴	1.3kg.m^2	
负载上限		10kg	



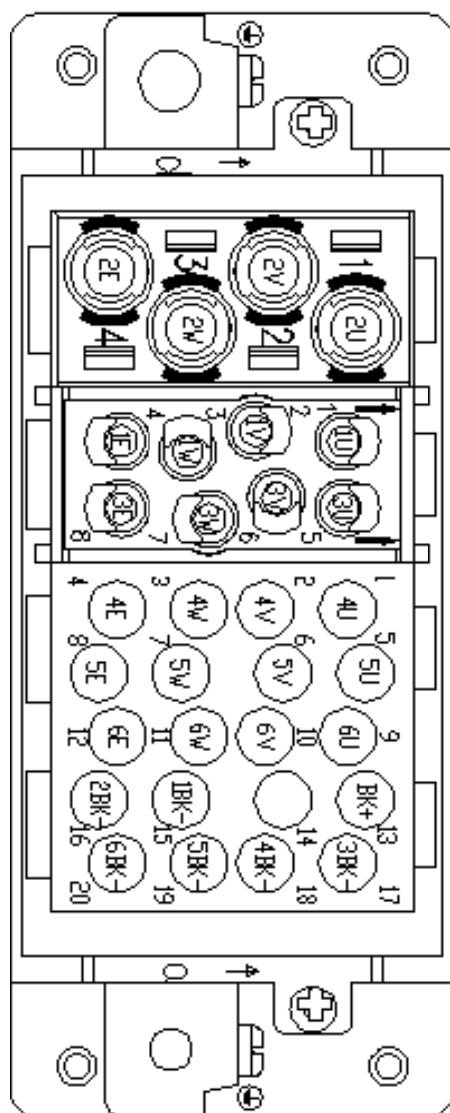
备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。



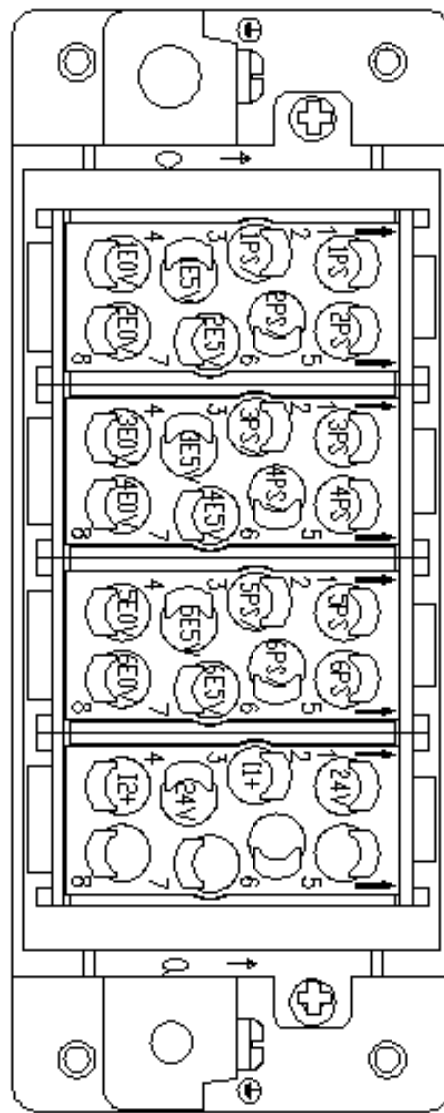
六、QJRP10-1 机器人气路与电缆接口说明



七、QJRP10-1 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、QJRP10-1 控制柜配置信息

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	单相 AC220V(+10%,-10%)
电源容量	4.4kVA
控制柜尺寸	600x480x1270mm
控制柜重量	80kg
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 21 输入 24 输出