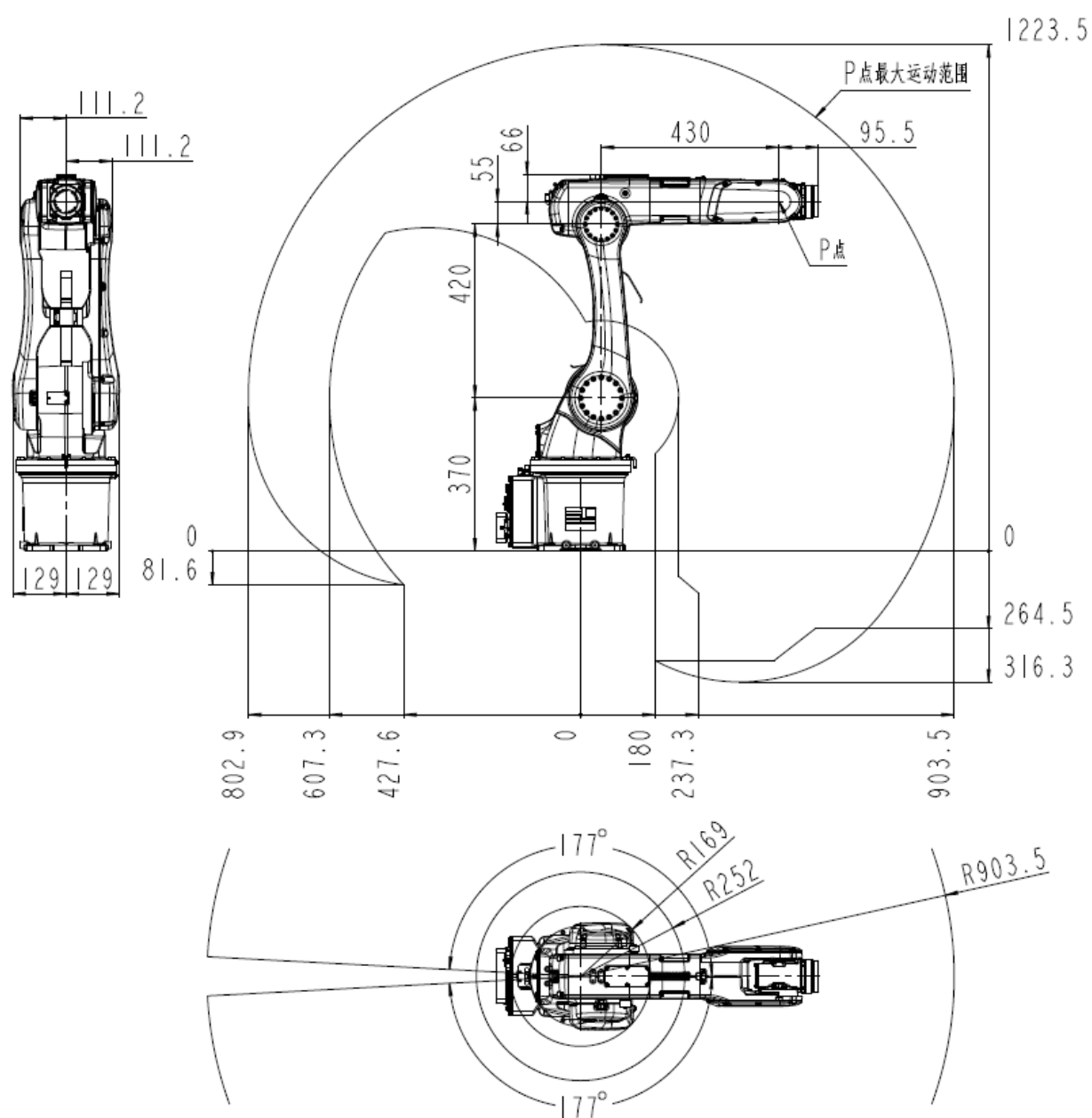


## 一、QJR7-900 机器人基本规格表

QJTD08001 QJR7-900 基本规格表			
机构形态		垂直多关节型	
自由度		6	
有效载荷		7kg	
臂展		903.5mm	
重复定位精度 <sup>^2</sup>		±0.03mm	
机械限位范围	1 轴	±182°	
	2 轴	+132°, -94°	
	3 轴	+74°, -187°	
	4 轴	±172°	
	5 轴	±125°	
	6 轴	±360°	
最大速度	1 轴	5.6 rad/s	320°/s
	2 轴	4.5 rad/s	258°/s
	3 轴	7 rad/s	401°/s
	4 轴	7.5 rad/s	429°/s
	5 轴	7.5 rad/s	429°/s
	6 轴	12rad/s	687°/s
允许扭矩	4 轴	33.6 N.m	
	5 轴	18.4 N.m	
	6 轴	15.8 N.m	
本体重量		47 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	<4.9m/s <sup>2</sup> (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		1.4kVA	
安装方式		地面安装、悬挂安装	

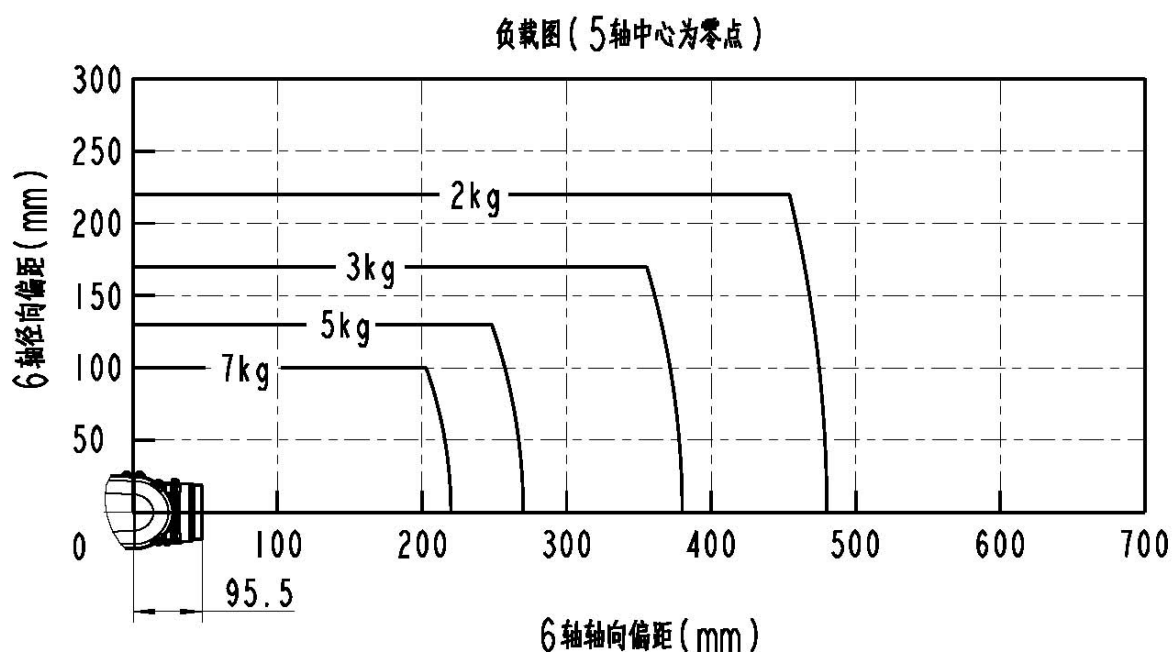
## 二、QJR7-900 机器人外形尺寸和最大动作范围图 (单位: mm)



### 三、QJR7-900 机器人加速度配置表 and 对应负载图

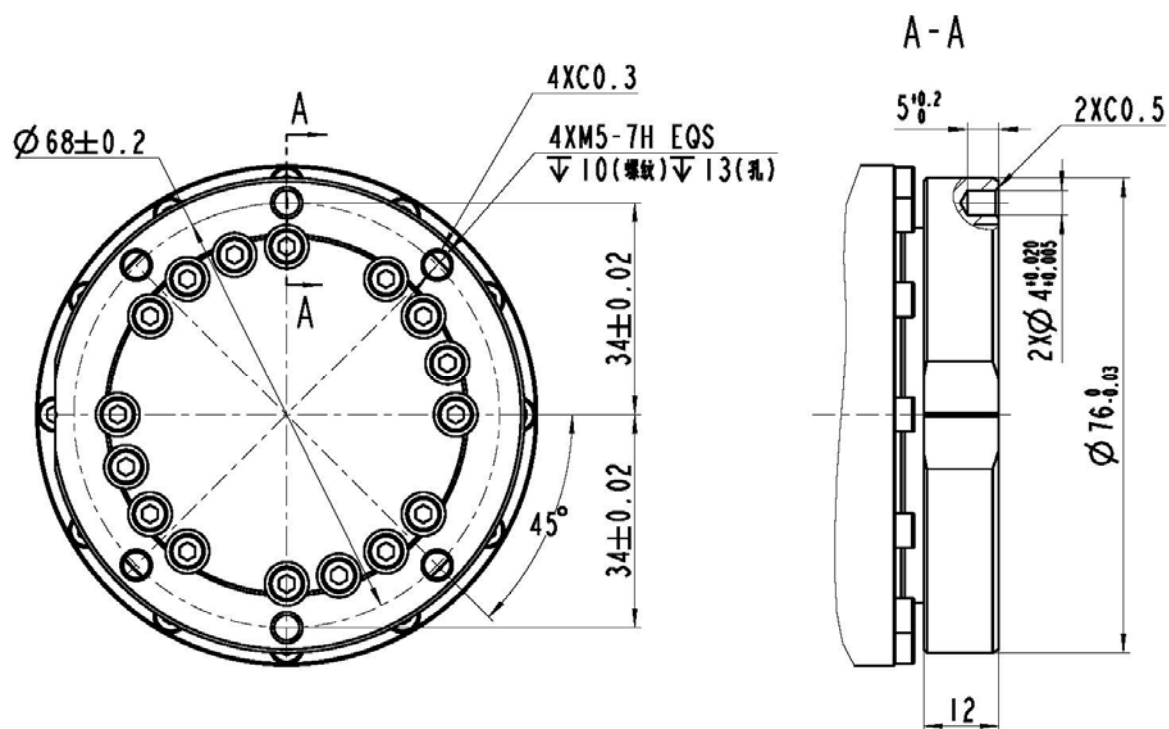
负载上限 7kg 状态:

QJR7-900 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	21 rad/s <sup>2</sup>	1203°/s <sup>2</sup>
	2 轴	15 rad/s <sup>2</sup>	859°/s <sup>2</sup>
	3 轴	22 rad/s <sup>2</sup>	1260°/s <sup>2</sup>
	4 轴	45 rad/s <sup>2</sup>	2578°/s <sup>2</sup>
	5 轴	45 rad/s <sup>2</sup>	2578°/s <sup>2</sup>
	6 轴	80 rad/s <sup>2</sup>	4583°/s <sup>2</sup>
惯性力矩	4 轴	1.61 kg.m <sup>2</sup>	
	5 轴	0.97 kg.m <sup>2</sup>	
	6 轴	0.42 kg.m <sup>2</sup>	
负载上限		7kg	

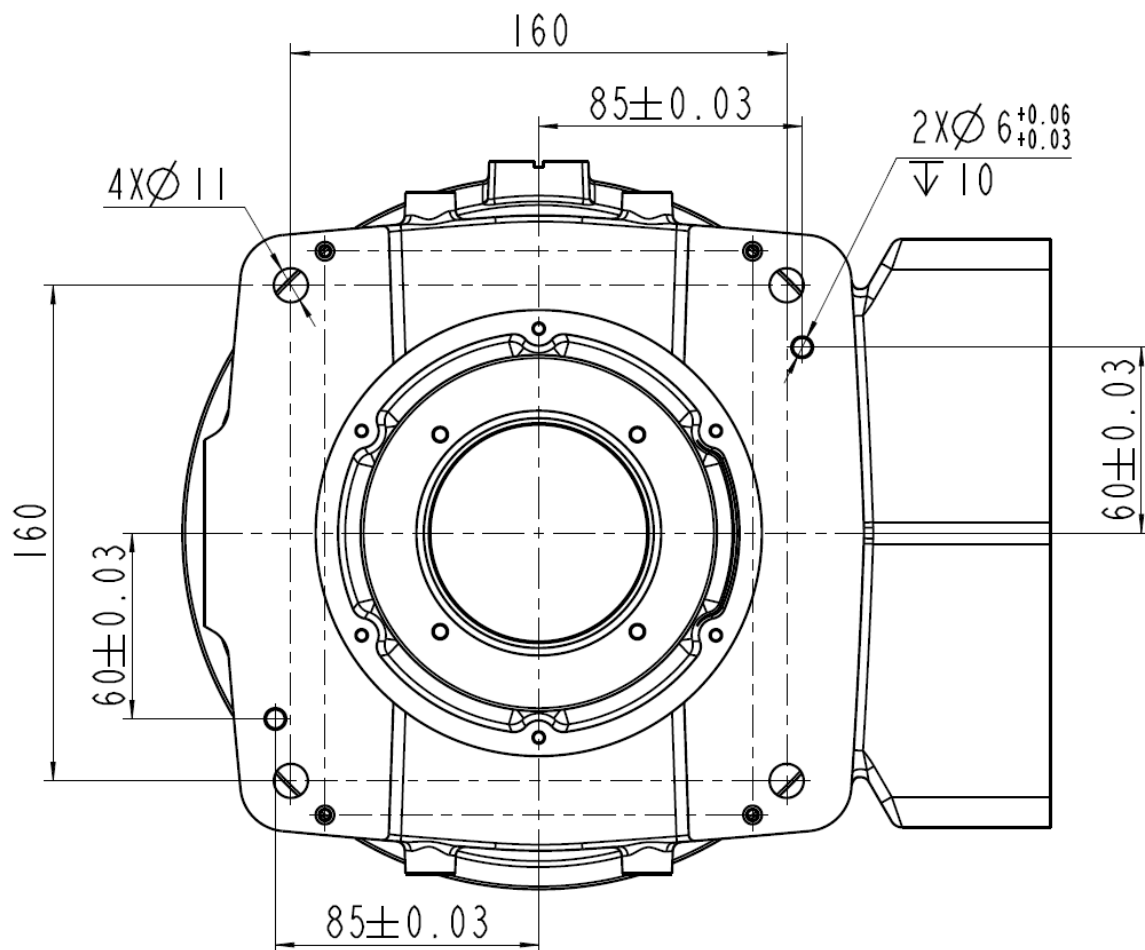


备注: 末端径向偏心距, 应以负载质量分布位置的概念来确认, 比如 2m 长杆单边 1m 长度时, 其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置, 而非 0。

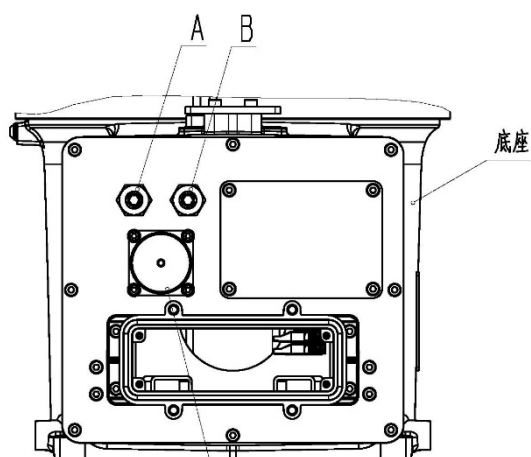
#### 四、QJR7-900 机器人末端安装尺寸 (单位: mm)



#### 五、QJR7-900 机器人底座安装尺寸图 (单位: mm)

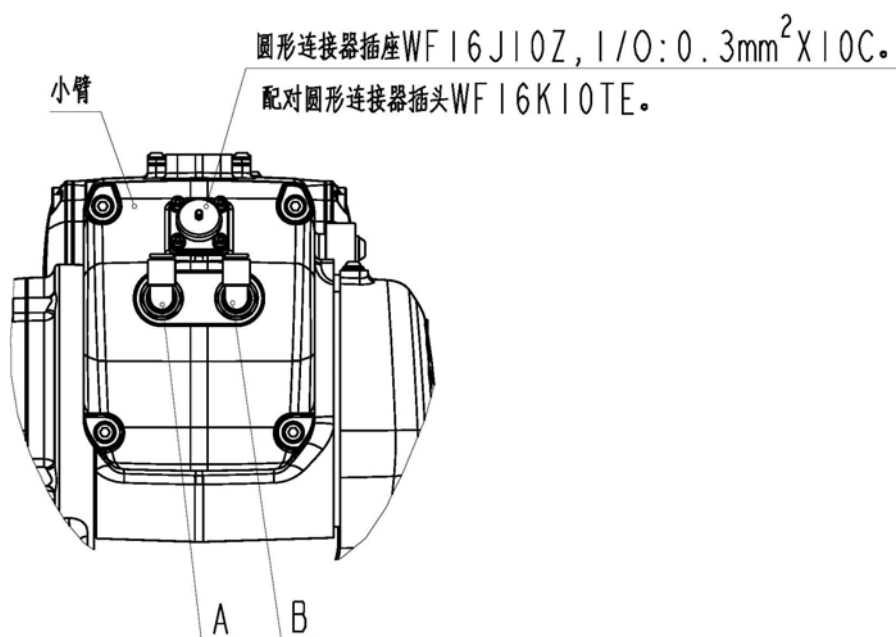


## 六、QJR7-900 机器人预留气路与 I/O 接口位置示意图



圆形连接器插座WF28J12Z-3, I/O线:  $0.3\text{mm}^2 \times 10\text{C}$ 。

配对圆形连接器插头WF28K12TE-3,  
10A冷压母插针YK1.5-20.4-1.0AU。



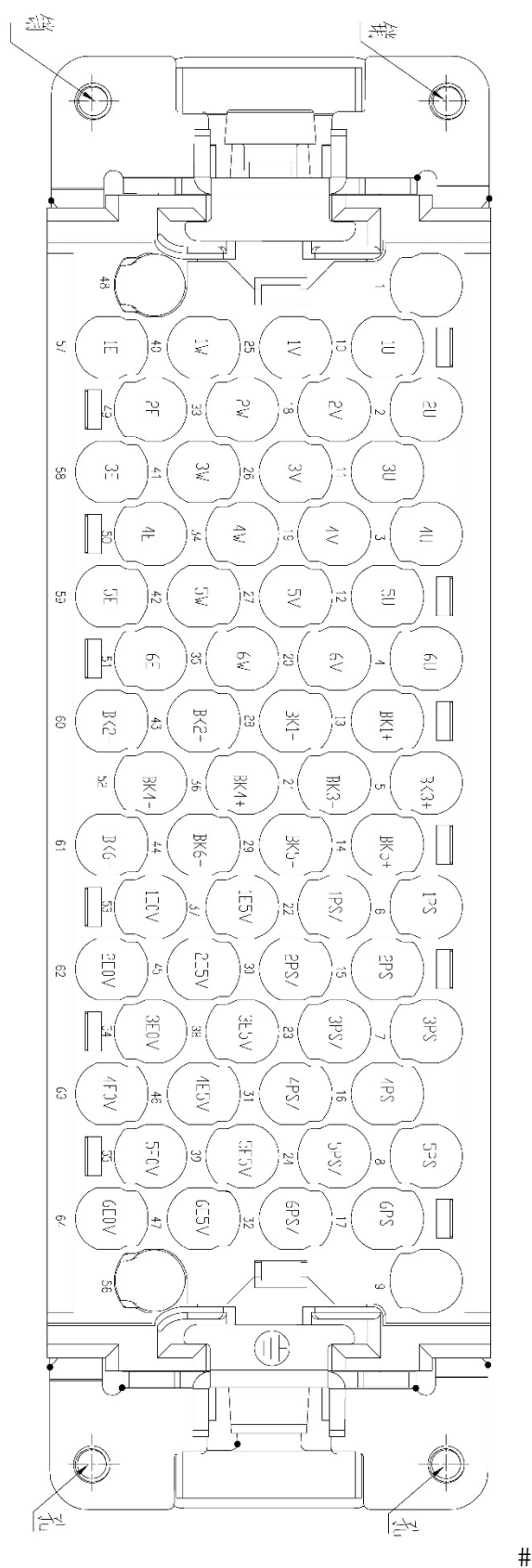
圆形连接器插座WF16J10Z, I/O:  $0.3\text{mm}^2 \times 10\text{C}$ 。

配对圆形连接器插头WF16K10TE。

说明:

- 1、底座A、B为进气口, R1/8螺纹, 带锥塞, 气管外径为 $\varnothing 6\text{mm}$ ;
- 2、小臂A、B为出气口, 气管外径为 $\varnothing 6\text{mm}$ ;
- 3、底座和小臂位置圆形连接器插座的同位置连通。

## 七、QJR7-900 机器人动力和编码器航插定义示意图



**八、QJR7-900 控制柜配置信息**

QJRC-2S 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	单相 AC220V(+10%,-10%)
额定功率	2.25kW
电源容量	7.5kVA
控制柜尺寸	422*420*210mm
控制柜重量	20kg
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 16 输入 21 输出