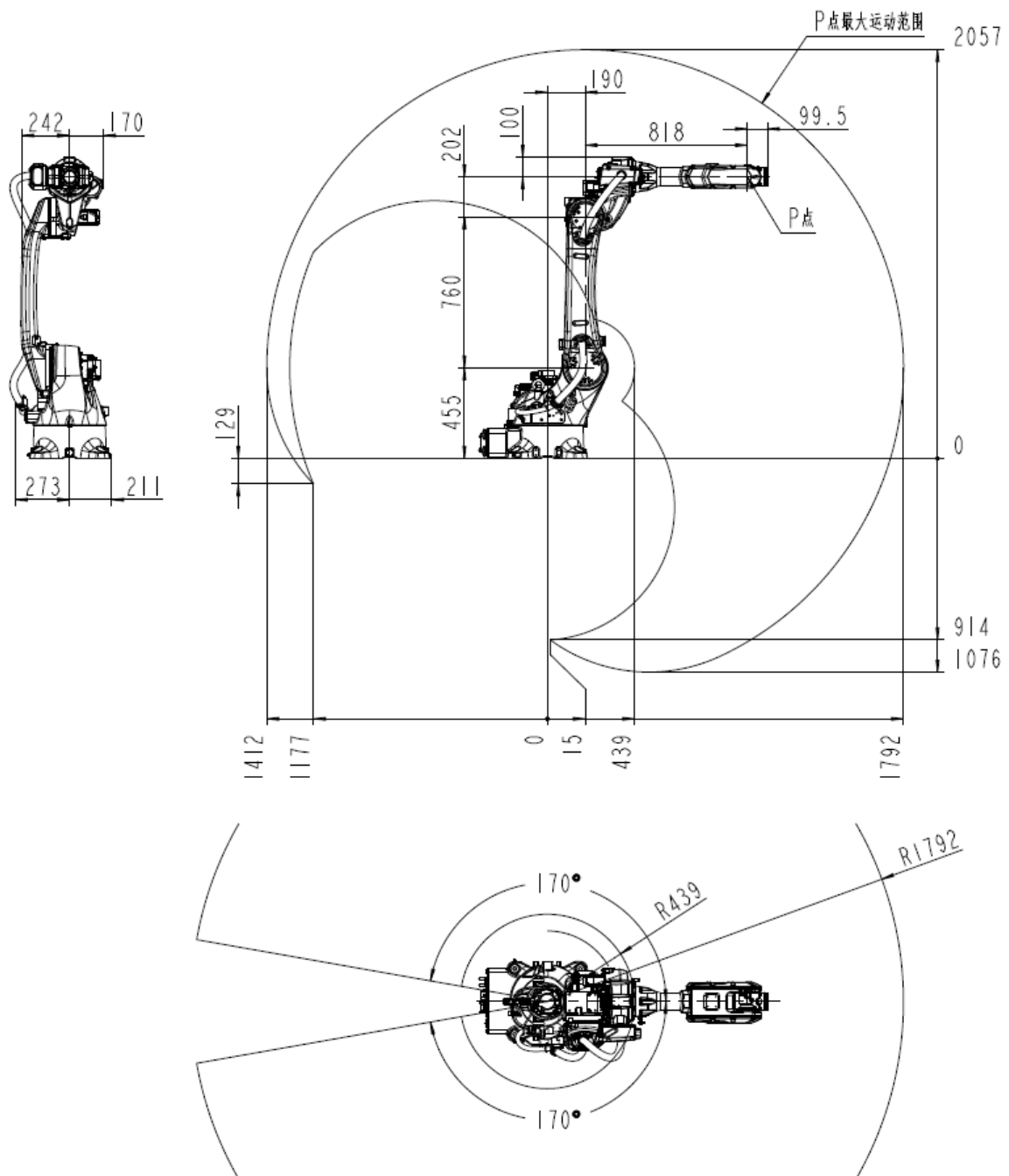


一、QJR15-1700 机器人基本规格表

QJTD01001 QJR15-1700 基本规格表			
机构形态		垂直多关节型	
自由度		6	
有效载荷		12kg、15kg	
臂展		1792mm	
重复定位精度 ^{^2}		±0.05mm	
机械限位范围	1 轴	±175°	
	2 轴	+159°, -95°	
	3 轴	+92°, -125°	
	4 轴	±185°	
	5 轴	±115°	
	6 轴	±360°	
最大速度	1 轴	3.3rad/s	189°/s
	2 轴	3.3rad/s	189°/s
	3 轴	3.3rad/s	189°/s
	4 轴	6.5rad/s	372°/s
	5 轴	10rad/s	573°/s
	6 轴	12rad/s	687°/s
允许扭矩	4 轴	28N.m	
	5 轴	28N.m	
	6 轴	26.4N.m	
本体重量		240kg	
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		3.6kVA	
安装方式		地面安装、悬挂安装	

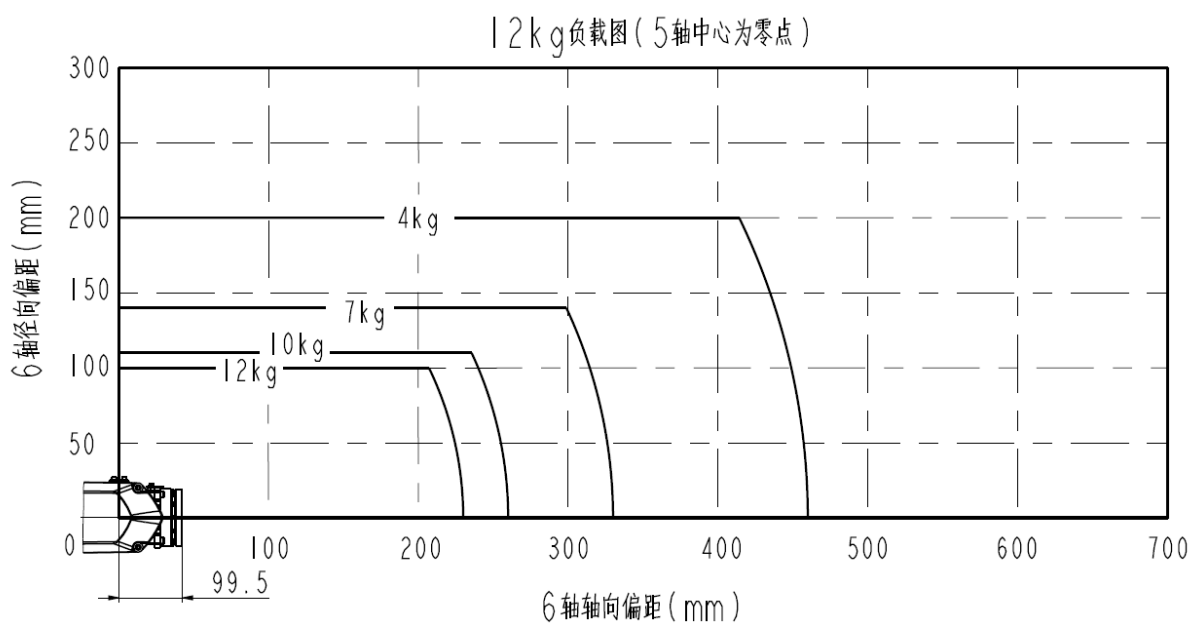
二、QJR15-1700 机器人外形尺寸和最大动作范围图(单位: mm)



三、QJR15-1700 机器人加速度配置表 and 对应负载图

1、负载上限 12kg 状态:

QJR15-1700 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	12rad/s ²	687°/s ²
	2 轴	8.5rad/s ²	487°/s ²
	3 轴	30rad/s ²	1718°/s ²
	4 轴	50rad/s ²	2864°/s ²
	5 轴	40rad/s ²	2291°/s ²
	6 轴	80rad/s ²	4583°/s ²
惯性力矩	4 轴	1.2kg.m ²	
	5 轴	1.2kg.m ²	
	6 轴	0.7kg.m ²	
负载上限		12kg	

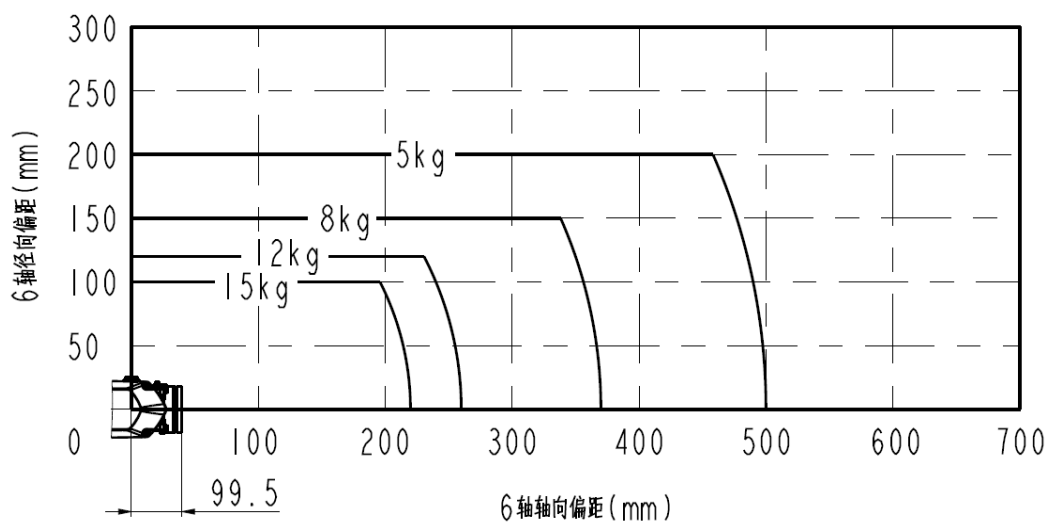


备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。

2、负载上限 15kg 状态:

QJR15-1700 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	11.5rad/s ²	658°/s ²
	2 轴	7.5rad/s ²	429°/s ²
	3 轴	27rad/s ²	1546°/s ²
	4 轴	32rad/s ²	1833°/s ²
	5 轴	30rad/s ²	1718°/s ²
	6 轴	80rad/s ²	4583°/s ²
惯性力矩	4 轴	1.8kg.m ²	
	5 轴	1.9kg.m ²	
	6 轴	0.7kg.m ²	
负载上限		15kg	

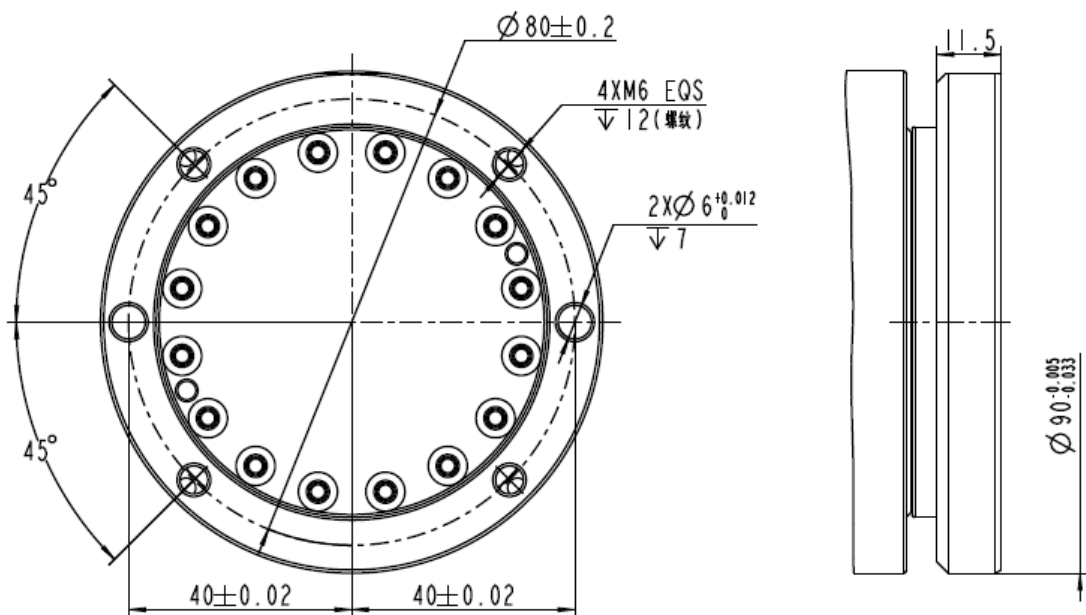
负载图 (负载上限 15kg) (5轴中心为零点)



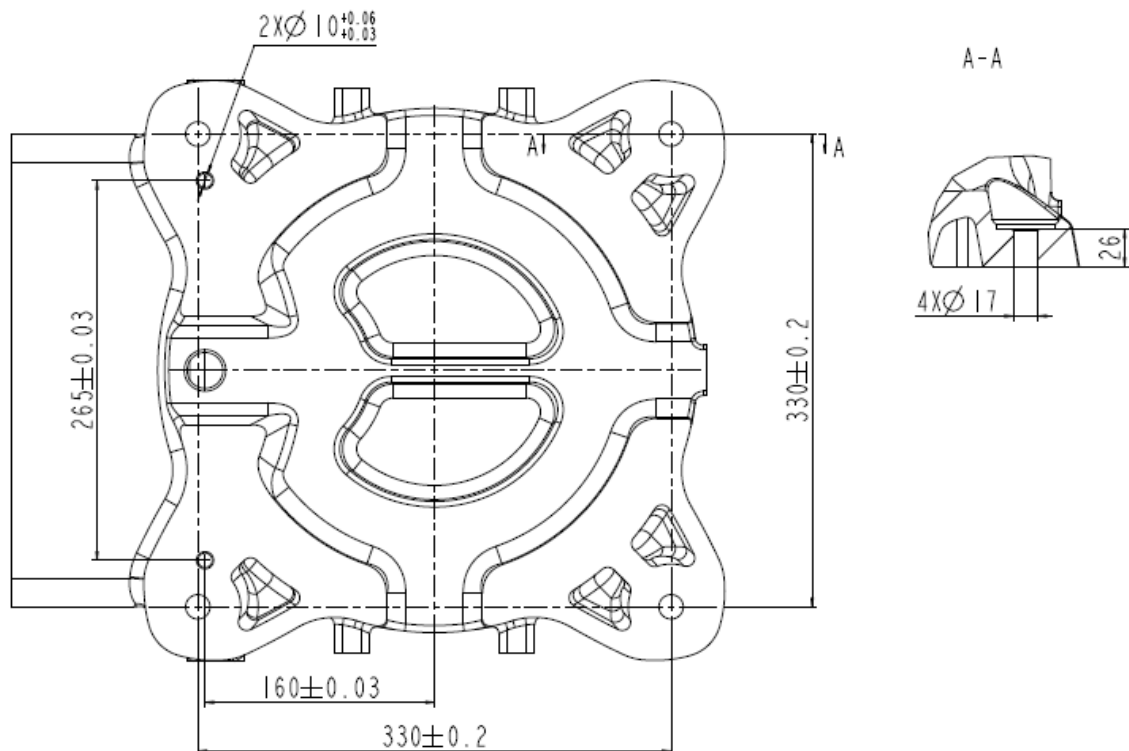
#

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。

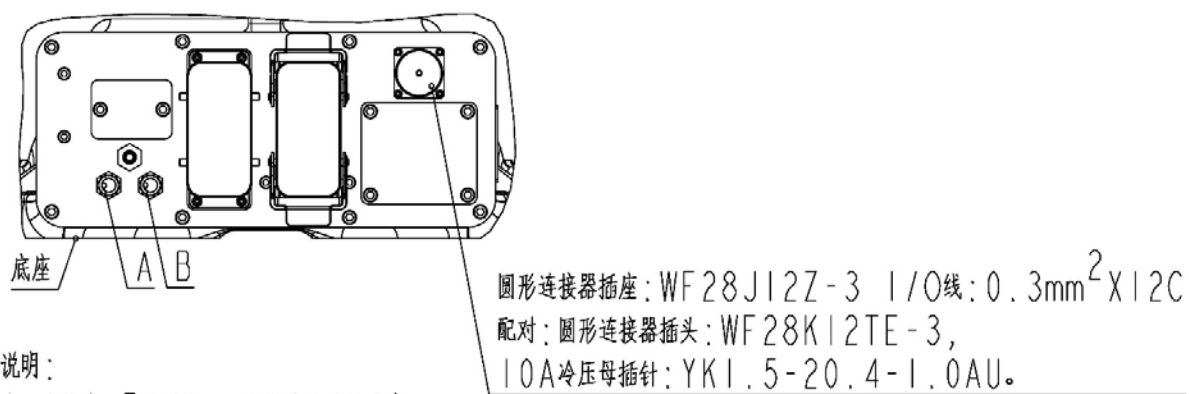
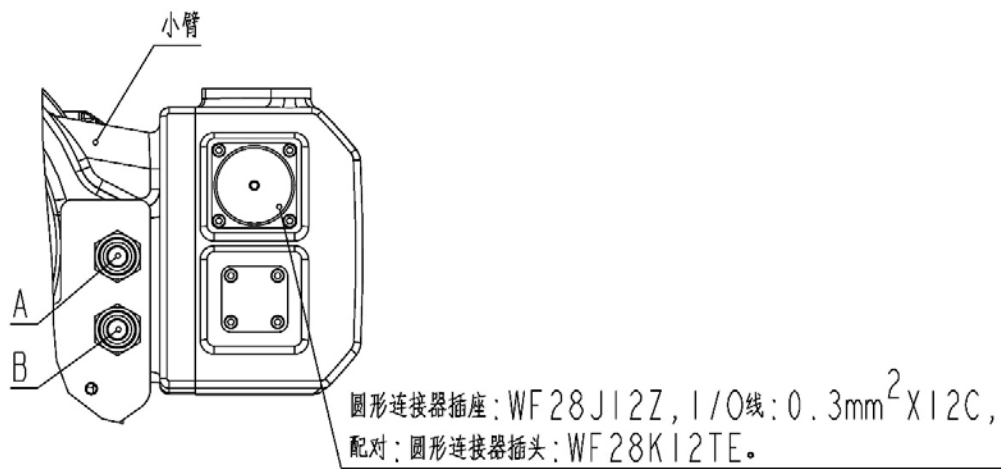
四、QJR15-1700 机器人末端安装尺寸图(单位: mm)



五、QJR15-1700 机器人底座安装尺寸图(单位: mm)



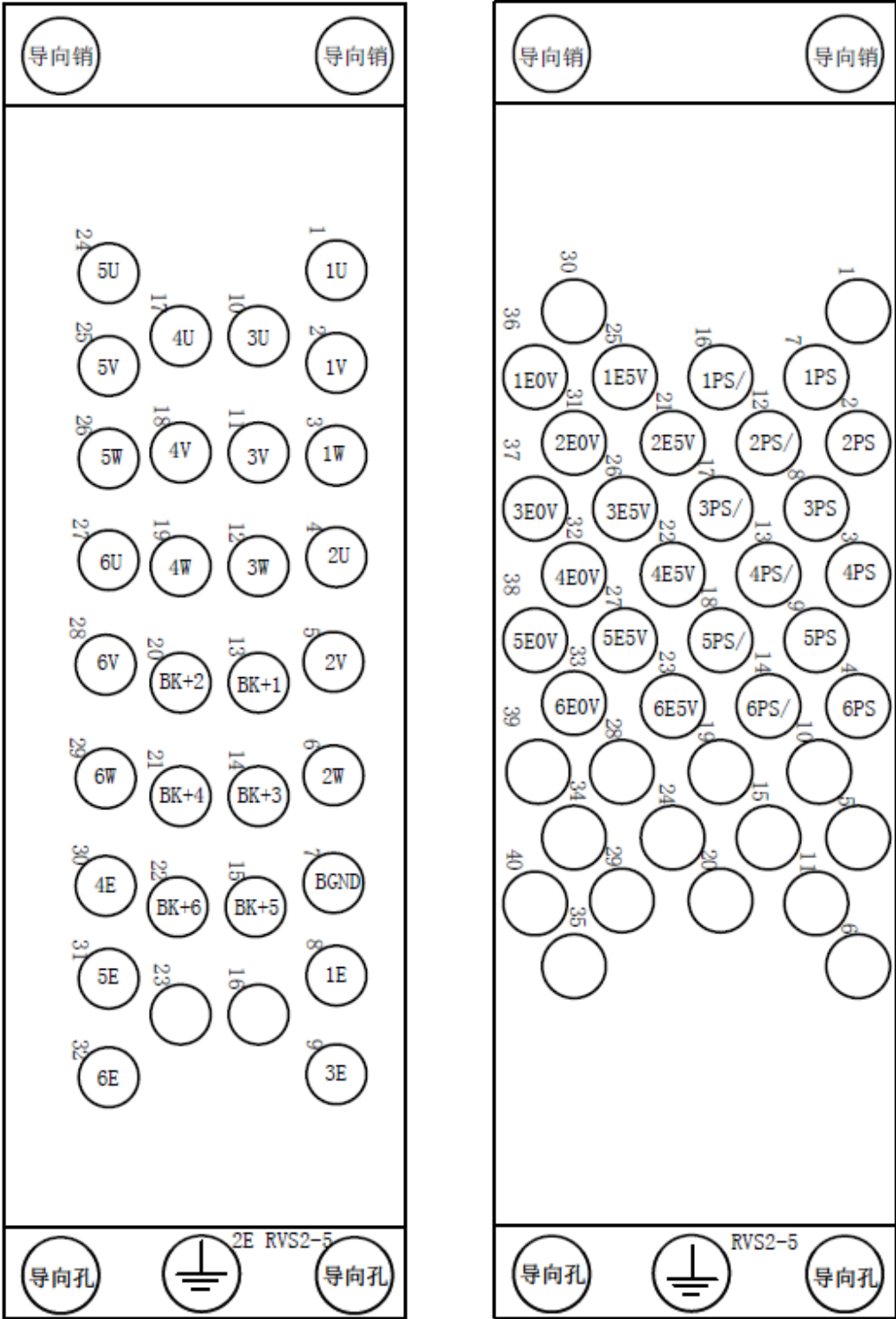
六、QJR15-1700 机器人预留气路与 I/O 接口位置示意图



说明:

- 1、底座A、B为进气口,宝塔接头外径为9mm;
- 2、小臂A、B为出气口,气管外径为8mm;
- 3、底座和小臂圆形连接器插座的不同位置连通。

七、QJR15-1700 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、QJR15-1700 机器人成品配置表

QJR15-1700 机器人成品配置表	
电机	清川
RV 减速机	国产
谐波减速机	新宝、来福
控制器	钱江
驱动器	清能德创

九、QJR15-1700 控制柜配置信息

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	单相 AC220V(+10%,-10%)
电源容量	3.6kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
控制柜重量	85kg
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