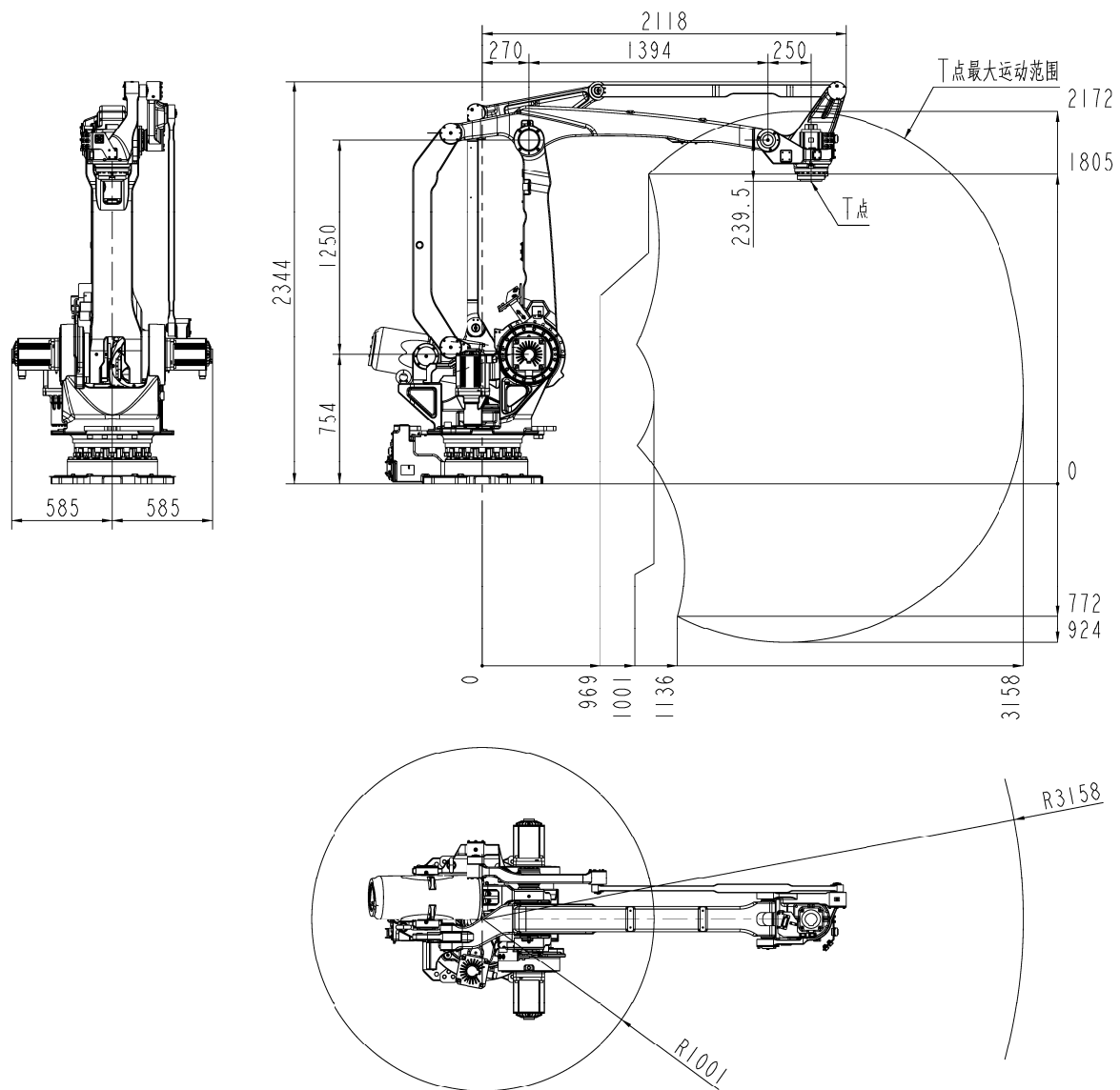


一、QJR130-3100M 机器人基本规格表

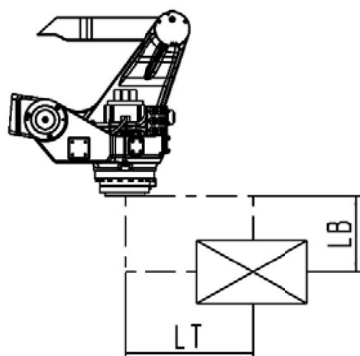
QJTD80B002 QJR130-3100M 基本规格表			
机构形态		4 轴码垛	
自由度		4	
有效载荷		130kg	
臂展		3157mm	
重复定位精度 ^{^2}		±0.5mm	
机械限位范围	1 轴	±182°	
	2 轴	+97° , -50°	
	3 轴	全局 : +122° , -22°	
		耦合 : +71° , -82°	
	4 轴	±360°	
最大速度	1 轴	2.2rad/s	129°/s
	2 轴	2.3rad/s	132°/s
	3 轴	2.3rad/s	132°/s
	4 轴	5.2rad/s	299°/s
允许扭矩	4 轴	350N.m	
本体重量		1400kg	
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		17.4kVA	
安装方式		地面安装	



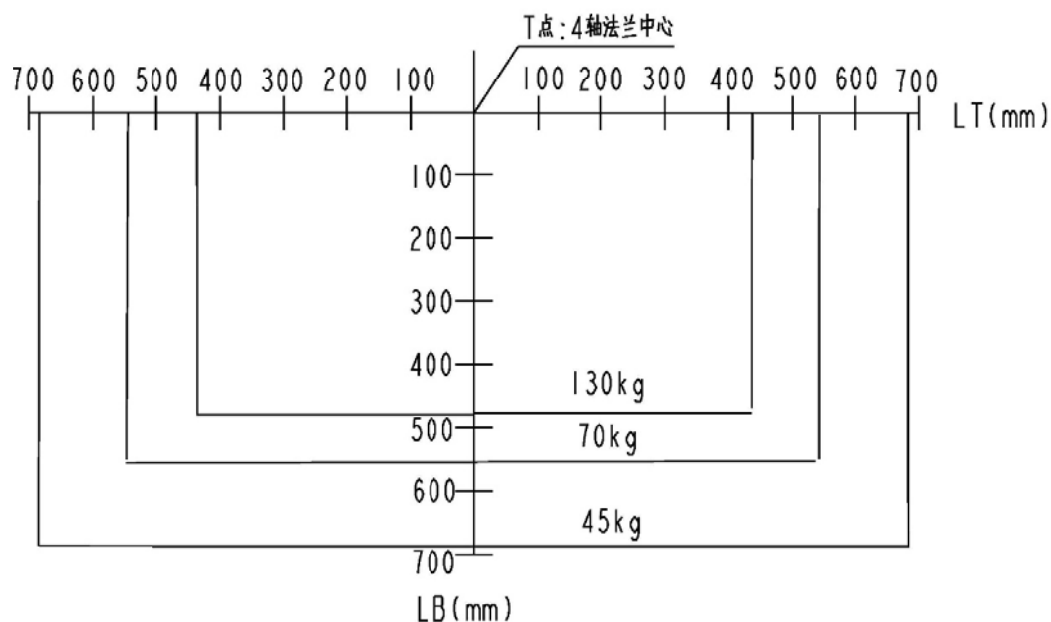
三、QJR130-3100M 机器人负载图

1、负载上限 130kg 状态：

QJR130-3100M 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	2.2rad/s^2	$126^\circ/\text{s}^2$
	2 轴	7rad/s^2	$401^\circ/\text{s}^2$
	3 轴	8rad/s^2	$458^\circ/\text{s}^2$
	4 轴	40rad/s^2	$2291^\circ/\text{s}^2$
惯性力矩	4 轴	21.8kg.m^2	
负载上限		130kg	

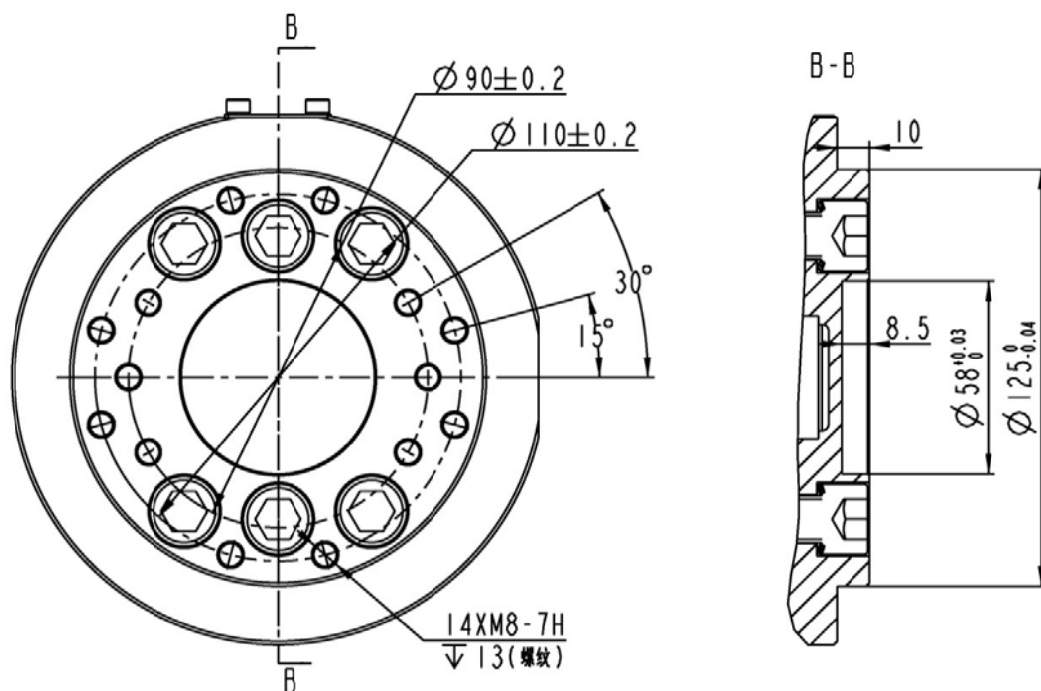


QJR130-3100M 负载图 (4 轴中心为零点)

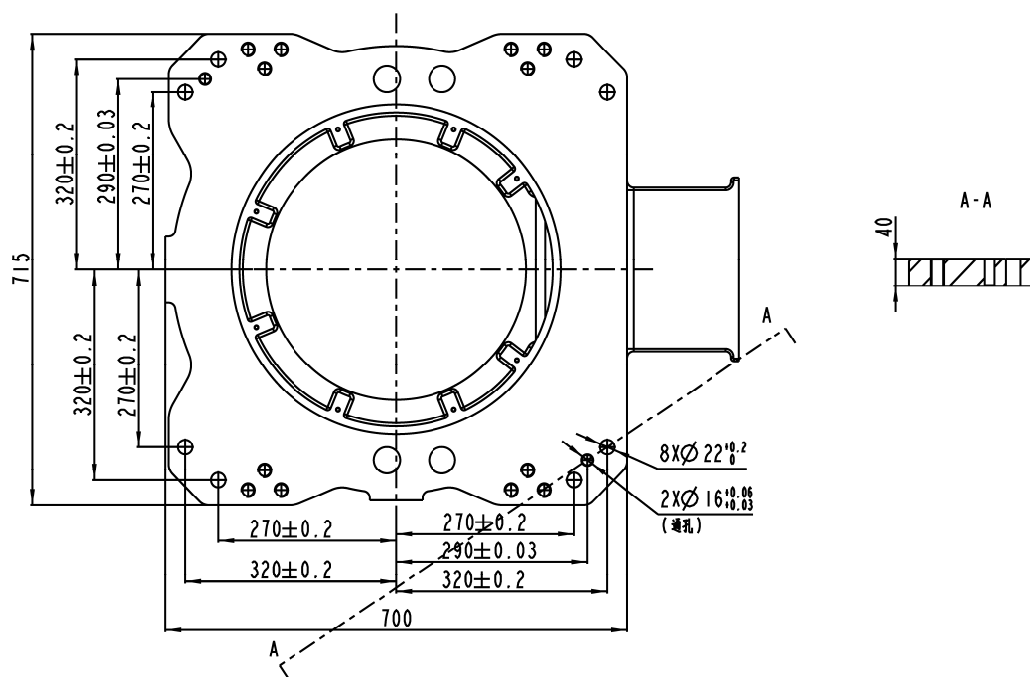


备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。

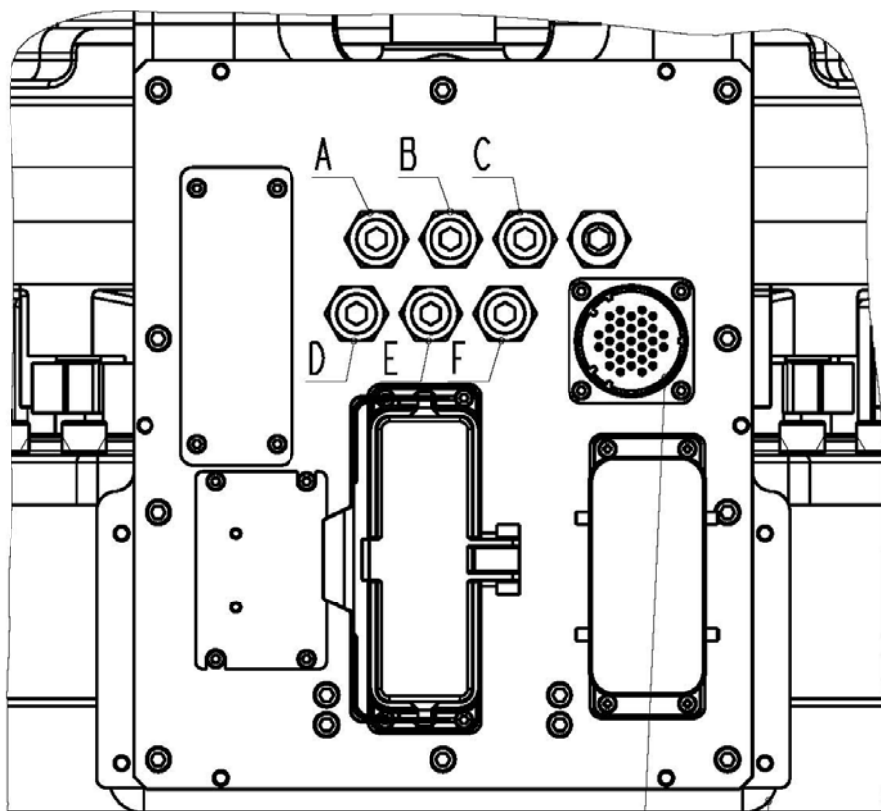
四、QJR130-3100M 机器人末端安装尺寸图(单位：mm)



五、QJR130-3100M 机器人底座安装尺寸图(单位：mm)



六、QJR130-3100M 机器人气路与 I/O 接口位置示意图



圆形连接器插座WY40J31Z-3, I/O线: $0.2\text{mm}^2 \times 12\text{P}$.

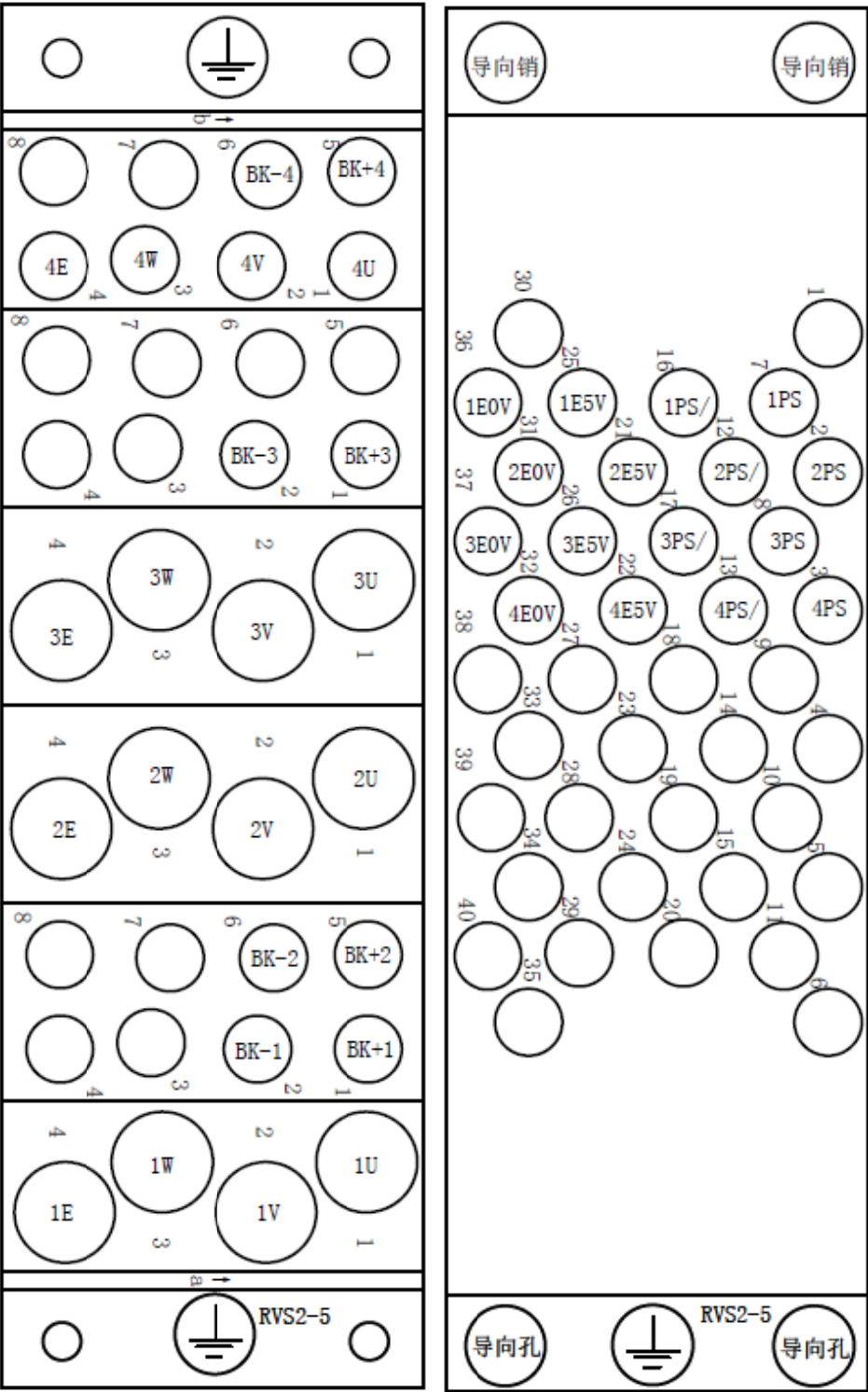
配对: 圆形连接器插头WY40K31TE-3,
 冷压母针YK1.5-22.6-1.0AU.

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不同位置连通。

七、QJR130-3100M 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、QJR130-3100M 机器人成品配置表

QJR130-3100M 机器人成品配置表	
电机	清川
RV 减速机	国产
控制器	KEBA、钱江
驱动器	清能德创

九、QJR130-3100M 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