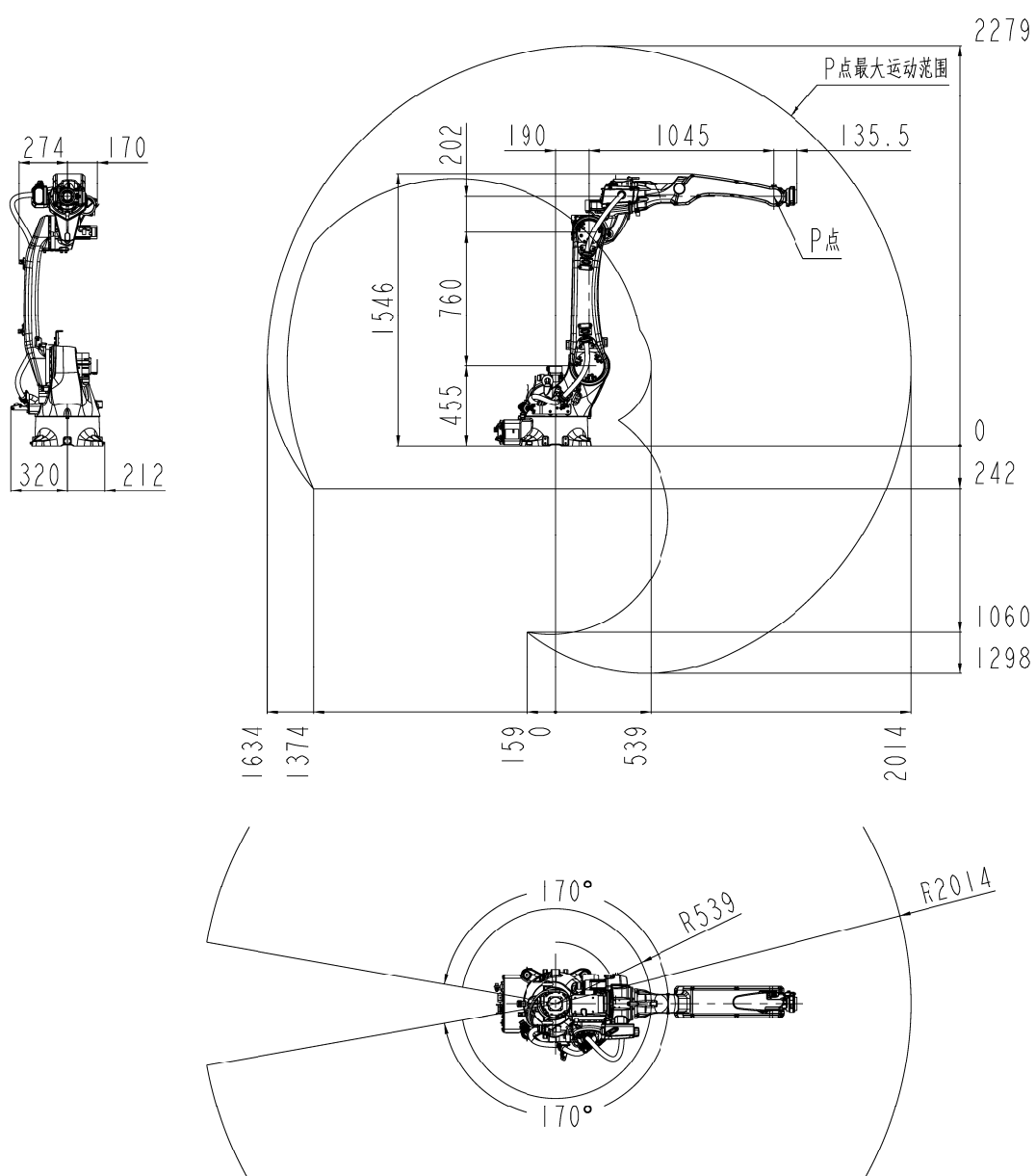


一、QJR6-2000H 机器人基本规格表

QJTD817001 QJR6-2000H 基本规格表			
机构形态		垂直多关节型	
自由度		6	
有效载荷		6kg	
臂展		2014mm	
重复定位精度 ^{^2}		±0.08mm	
机械限位范围	1 轴	±175°	
	2 轴	+159° , -95°	
	3 轴	+95° , -125°	
	4 轴	±183°	
	5 轴	+129° , -126°	
	6 轴	±360°	
最大速度	1 轴	3.3rad/s	189.1°/s
	2 轴	3.3rad/s	189.1°/s
	3 轴	3.3rad/s	189.1°/s
	4 轴	6.6rad/s	378.2°/s
	5 轴	6.6rad/s	378.2°/s
	6 轴	17rad/s	974°/s
允许扭矩	4 轴	28N.m	
	5 轴	14.4N.m	
	6 轴	5.1N.m	
本体重量		230kg	
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		3.4kVA	
安装方式		地面安装、悬挂安装	

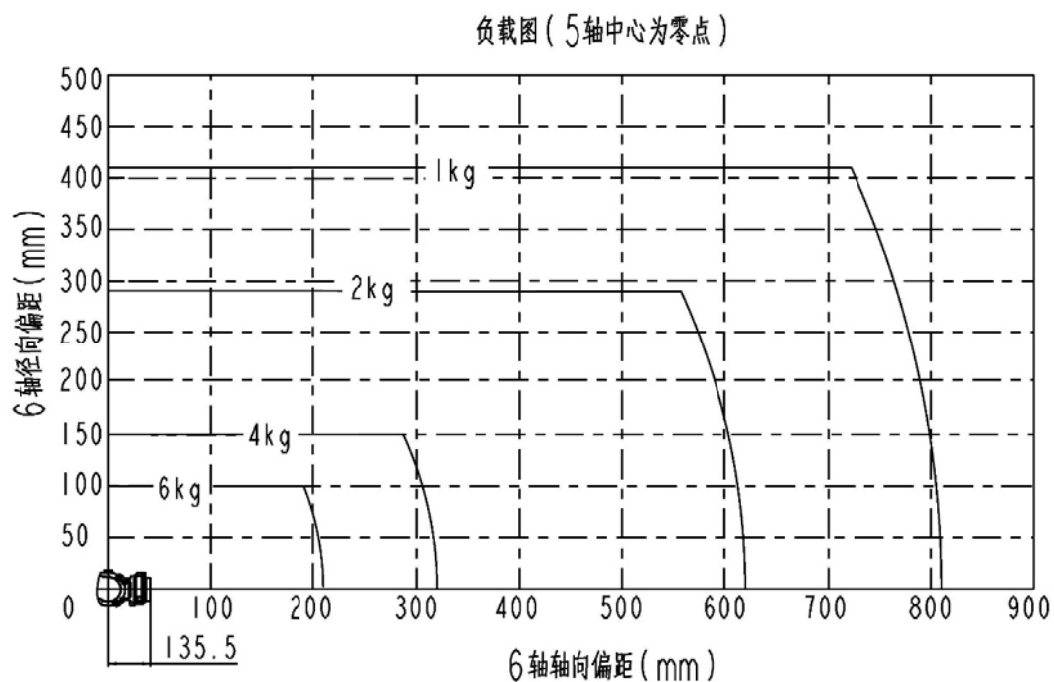
二、QJR6-2000H 机器人外形尺寸和最大动作范围图(单位：mm)



三、QJR6-2000H 机器人加速度配置表 and 对应负载图

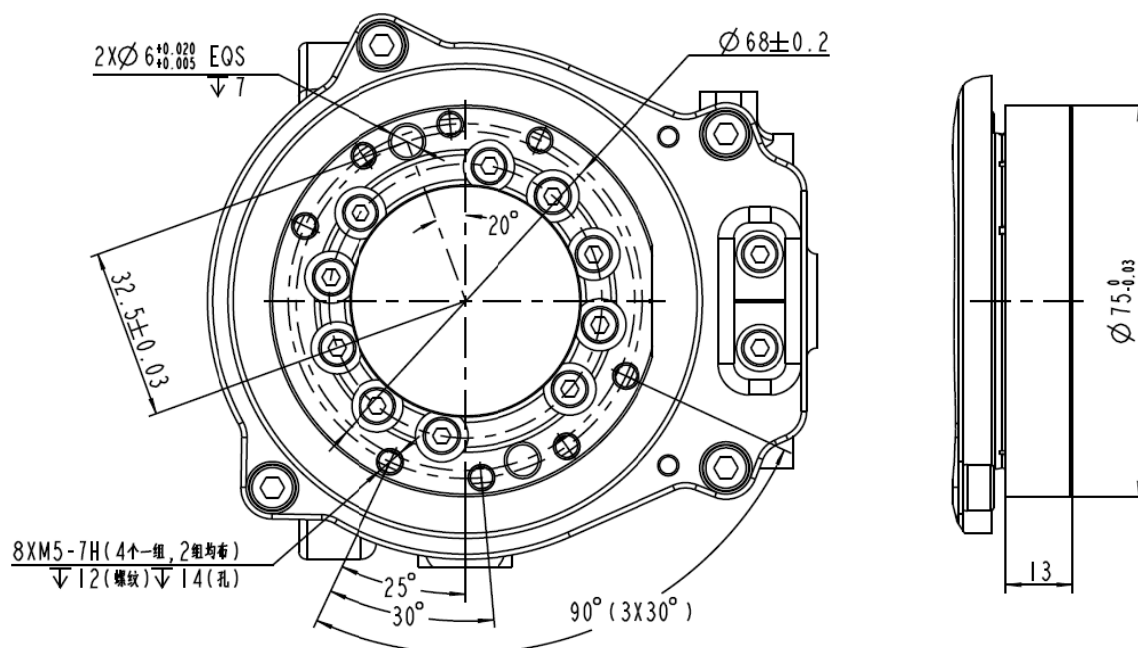
1、负载上限 6kg 状态：

QJR6-2000H 加速度配置表			
最大加速度	1 轴	13rad/s ²	744.8°/s ²
	2 轴	10rad/s ²	572.9°/s ²
	3 轴	30rad/s ²	1718.8°/s ²
	4 轴	50rad/s ²	2864.8°/s ²
	5 轴	35rad/s ²	2005.3°/s ²
	6 轴	80rad/s ²	4583.6°/s ²
惯性力矩	4 轴	1.2kg.m ²	
	5 轴	0.8kg.m ²	
	6 轴	0.1kg.m ²	
负载上限		6kg	

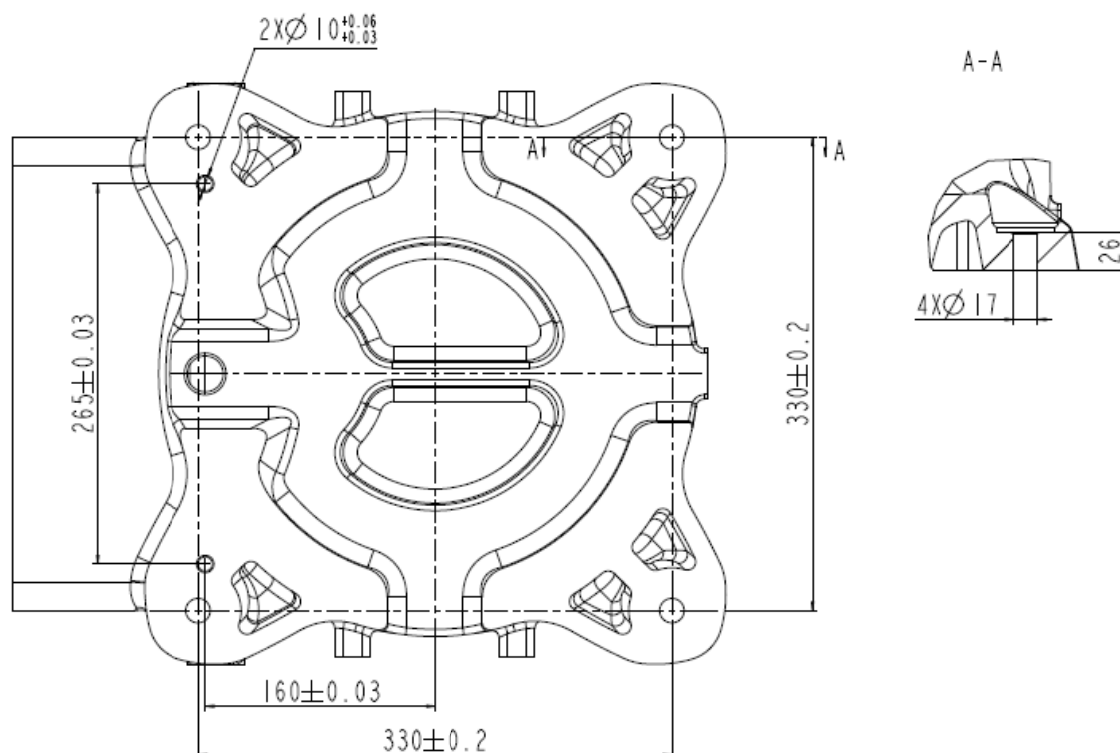


备注：末端径向偏心距，应以负载质量分布位置的概念来确认，比如 2m 长杆单边 1m 长度时，其质量分布位置近似在 0.5m 偏心位置，而非 0。

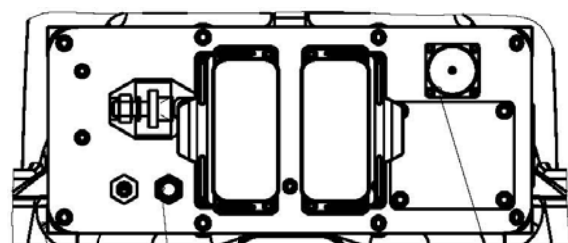
四、QJR6-2000H 机器人末端安装尺寸图(单位：mm)



五、QJR6-2000H 机器人底座安装尺寸图(单位：mm)



六、QJR6-2000H 机器人预留气路与 I/O 接口位置示意图



底座

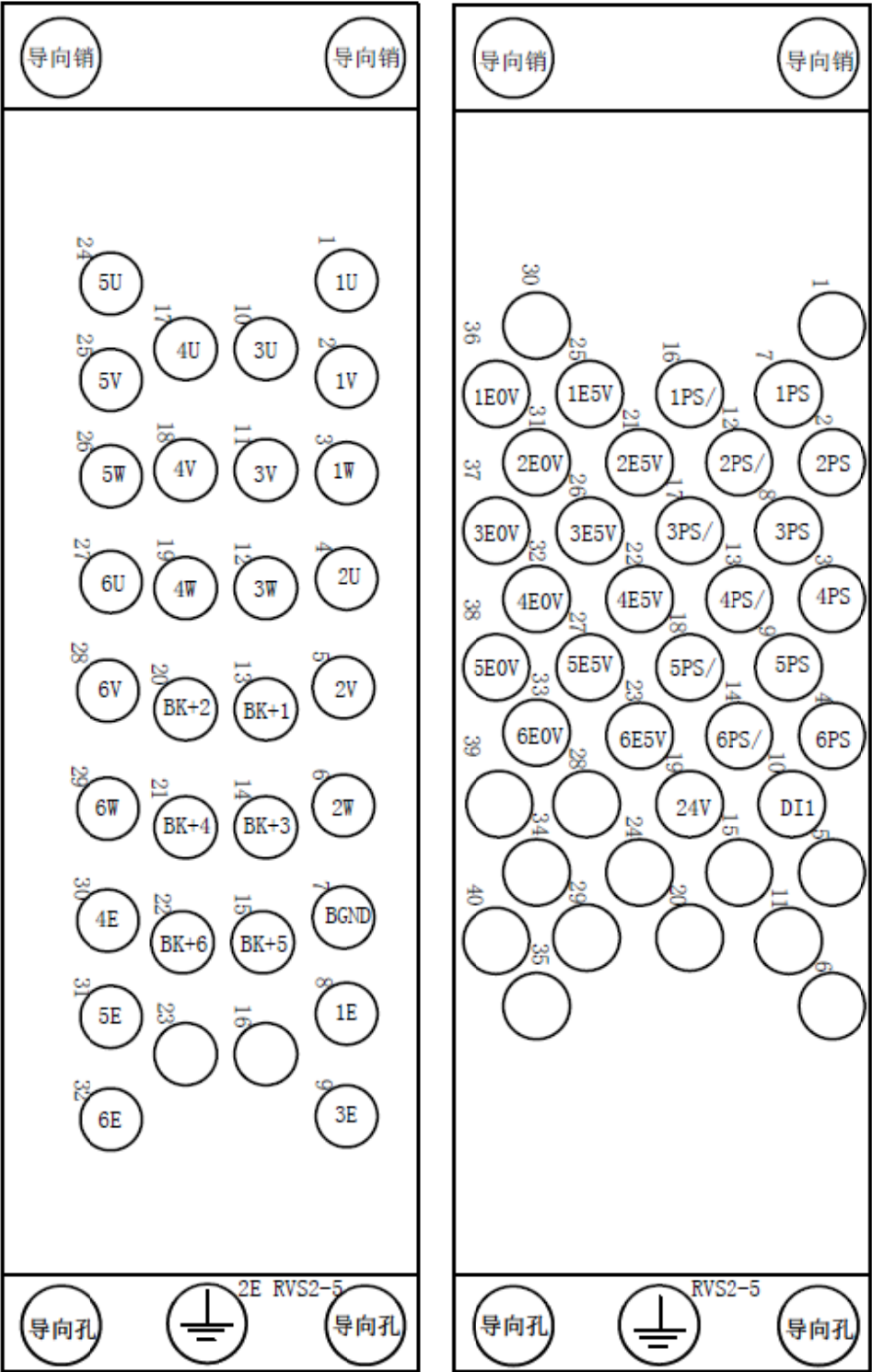
进气口: 宝塔接头外径为 $\varnothing 9\text{mm}$.

圆形连接器插座WF28J12Z-3, I/O线: $0.3\text{mm}^2 \times 12\text{C}$.
配对: 圆形连接器插头WF28K12TE-3,
10A冷压母插针YK1.5-20.4-1.0AU.

说明:

1、底座和小臂位置圆形连接器插座的位置连通。

七、QJR6-2000H 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、QJR6-2000H 机器人成品配置表

QJR6-2000H 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、QJR6-2000H 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	3.4kVA
控制柜尺寸	600x480x920mm
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 7 输入 13 输出， 模拟 2 输出