

钱江工业机器人

# QJR20-2

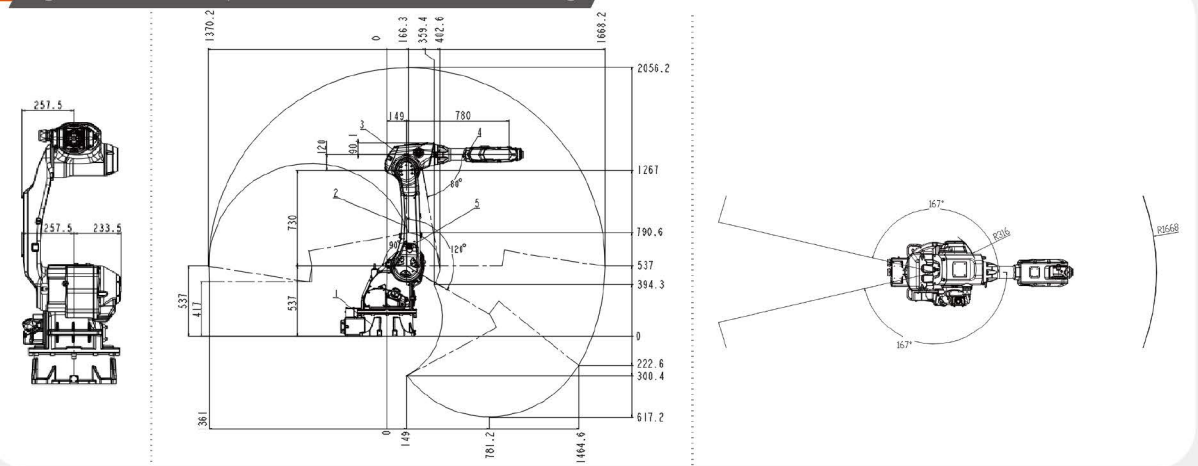
## INDUSTRIAL ROBOT



- 此款机器人通过对垂直多关节结构进行优化设计，具有简单紧凑的机械结构。
- 采用总线结构，扩展应用方便，运行速度快、重复定位精度高，适用于码垛、搬运、上下料、激光切割、喷涂、抛光打磨等应用，适用范围广。
- Through the optimization of the structure of the vertical multi-joint robot, it has a simple and compact mechanical structure.
- High running speed, high repeat positioning accuracy, suitable for palletizing, handling, loading and unloading, laser cutting, spraying, polishing, and other wide range of applications.

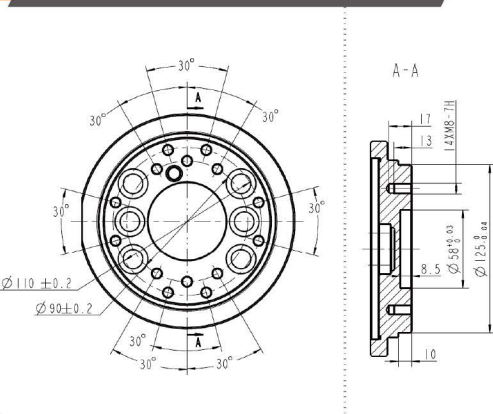
机器人外形尺寸和最大动作范围图

Figure Of Robot Shape Size And Maximum Motion Range



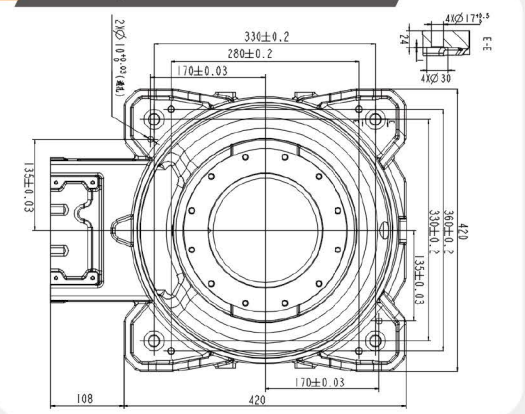
机器人末端安装尺寸图

Dimension Chart Of Robot End - Mounted



机器人底座安装尺寸图

Mounting Dimensions Of Robot Base



机器人基本规格表

Technical Specifications Of Robot

机构形态 Mechanism	垂直多关节 Vertical multi-joint robot	允许扭矩 Allowable Torque	J4 43.8 N·m J5 43.8 N·m J6 19.6 N·m
轴数 Axis Number	6	惯性力矩 Inertia Moment	J4 1 kg·m <sup>2</sup> J5 1 kg·m <sup>2</sup> J6 0.2 kg·m <sup>2</sup>
有效载荷 Payload	20kg	安装环境 Installation Environment	温度 TEMP 0~45 °C 湿度 HUM 20%~80% RH (不结露) No condensation
重复定位精度 Repeat Positioning	±0.05mm	振动 NVH	<4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G)
最大臂展 Max Armspan	1668mm	其他 Others	避免易燃、腐蚀性气体和液体； Avoid flammable, corrosive gases and liquids; 避免接触水、油、粉尘等； Avoid contact with water, oil, dust, etc.;
防护等级 Protection Degree	IP67、ExdpxII BT4Gb	勿接近电器噪音源。 Do not approach electrical noise source.	
本体重量 Robot Body Weight	270kg	电源容量 Power Capacity	3.6kVA
机械限位范围 Motion Range	J1 ±172° J2 +147°, -115° J3 +83°, -98° J4 ±167° J5 ±115° J6 ±360°	电控柜尺寸 Cabinet Size	580*600*960mm
最大速度 Max Speed	J1 155°/s J2 155°/s J3 172°/s J4 355°/s J5 355°/s J6 355°/s	电控柜重量 Cabinet Weight	130kg
		电源 Source	三相四线380V +10% -10%
		安装方式 Installation	地面、吊顶 Wall、Ceiling