

钱江工业机器人

QJR50-1

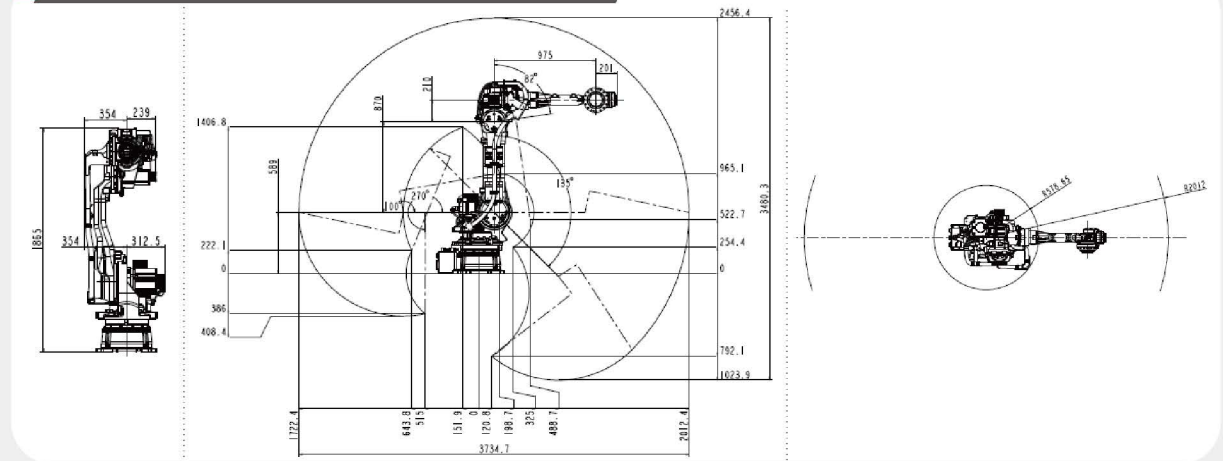
INDUSTRIAL ROBOT



- 有效载荷50kg，臂展2米，设计结构紧凑。
- 工作空间大、运行速度快、重复定位精度高，适用于焊接、去毛刺、上下料、搬运、分拣、装配等应用，适用范围广。
- Payload 50kg, reach distance of 2 meters, the design is highly compact.
- Large workspace, high running speed, high repeat positioning accuracy, suitable for welding, deburring, loading and unloading, handling, sorting, assembly and other wide range of applications.

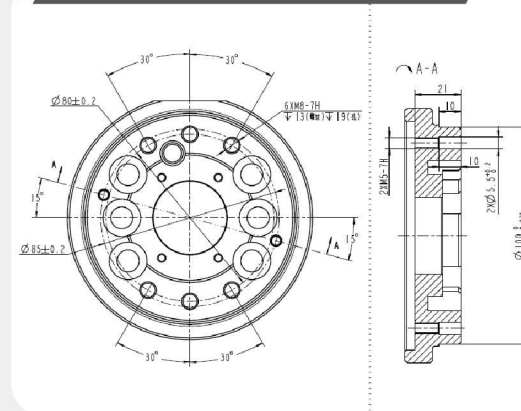
机器人外形尺寸和最大动作范围图

Figure Of Robot Shape Size And Maximum Motion Range



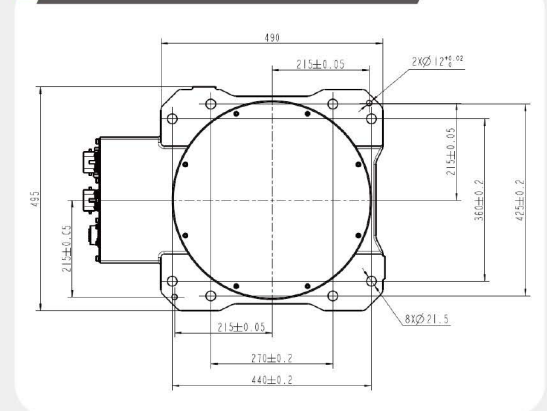
机器人末端安装尺寸图

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 245 N·m J5 245 N·m J6 147 N·m
轴数 Axis Number	6	惯性力矩 Inertia Moment	J4 12.5 kg·m ² J5 12.5 kg·m ² J6 4.5 kg·m ²
有效载荷 Payload	50kg	安装环境 Installation Environment	温度 TEMP 0~45 °C 湿度 HUM 20%~80% RH (不结露) No condensation 振动 NVH <4.9m/s ² (0.5G) 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.;; 勿接近电器噪音源。 Do not approach electrical noise source.
重复定位精度 Repeat Positioning	±0.07mm	电源容量 Power Capacity	10kVA
最大臂展 Max Armspan	2012.4mm	电控柜尺寸 Cabinet Size	650*750*1150mm
防护等级 Protection Degree	IP30	电控柜重量 Cabinet Weight	120kg
本体重量 Robot Body Weight	580kg	电源 Source	三相四线380V ^{±10%} -10%
机械限位范围 Motion Range	J1 ±180° J2 +135°, -90° J3 +82°, -205° J4 ±360° J5 ±120° J6 ±360°	安装方式 Installation	地面 Wall
最大速度 Max Speed	J1 155°/s J2 120°/s J3 155°/s J4 250°/s J5 250°/s J6 350°/s		