

钱江工业机器人

QJRB30-1

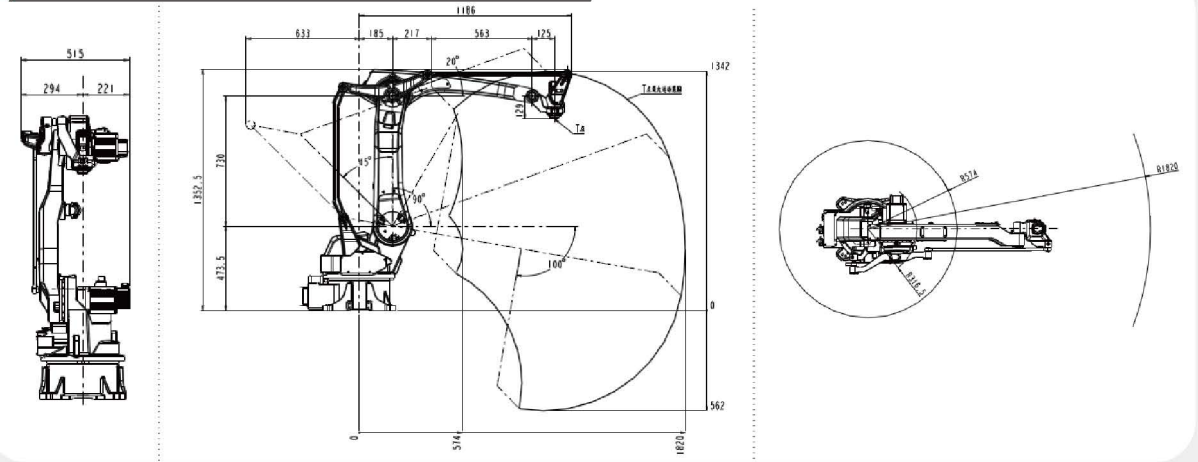
INDUSTRIAL ROBOT



- 高速稳定，全轴低功率输出，设备构成简易，可配合专用码垛软件使用；
- 适用于家具、食品饮料、3C等多个行业，实现高速高精度码垛、取件、包装、搬运、上下料。
- High-speed and stable, all axis operating at low power output, simple equipment composition can be used with special palletising software;
- Widely used in intelligent manufacturing industry such as furniture, food and beverage and 3C, applicable to high-speed and high-precision palletizing, picking, packaging, handling, feeding and unloading.

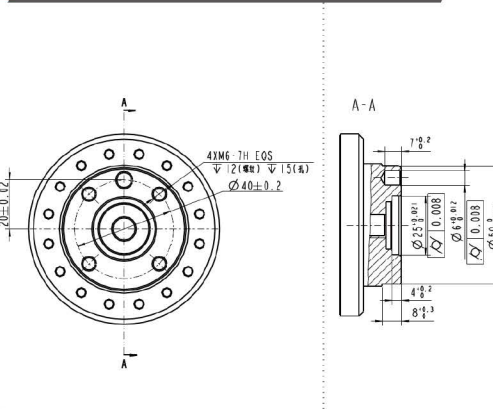
机器人外形尺寸和最大动作范围图

Figure Of Robot Shape Size And Maximum Motion Range



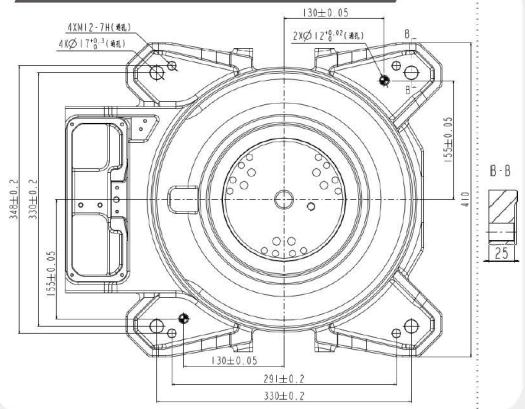
机器人末端安装尺寸图

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	惯性力矩 Inertia Moment	J4	1.45 kg·m ²
轴数 Axis Number	4	安装环境 Installation Environment	温度 TEMP	0~45 °C
有效载荷 Payload	30kg	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 ² (0.5G)	
最大臂展 Max Armspan	1820mm	其他 Others	避免易燃、腐蚀性气体和液体； 避免接触水、油、粉尘等； 勿接近电器噪音源。 Do not approach electrical noise source.	
防护等级 Protection Degree	IP30	电源容量 Power Capacity	3.0kVA	
本体重量 Robot Body Weight	205kg	电控柜尺寸 Cabinet Size	580*600*960mm	
机械限位范围 Motion Range	J1 ±168° J2 +105°, -50° J3 +105°, -25° J4 ±360°	电控柜重量 Cabinet Weight	100kg	
最大速度 Max Speed	J1 172°/s J2 172°/s J3 212°/s J4 355°/s	电源 Source	三相四线380V ^{+10%} -10%	
		安装方式 Installation	地面 Wall	