

QJAR

QJR50-1

CE



QJR50-1'in Özellikleri ve Çizimleri

I. QJR50-1 Robot temel özellik tablosu

QJR50-1 Temel Özellikler			
Gövde Tipi		Dikey çok eklemlili	
Eksen sayısı		6	
Maksimum yük		50kg	
Kol açıklığı		2012.4mm	
Tekrarlanan konumlandırma doğruluğu $\wedge 2$		$\pm 0.07\text{mm}$	
Mekanik sınır aralığı	1.eksen	$\pm 180^\circ$	
	2.eksen	$+135^\circ, -90^\circ$	
	3.eksen	$+82^\circ, -205^\circ$	
	4.eksen	$\pm 360^\circ$	
	5.eksen	$\pm 120^\circ$	
	6.eksen	$\pm 360^\circ$	
Maksimum hız	1.eksen	2.7 rad/s	154 °/ s
	2.eksen	2.1 rad/s	120 °/ s
	3.eksen	2.7 rad/s	154 °/ s
	4.eksen	4.36rad/s	249 °/ s
	5.eksen	4.36 rad/s	249 °/ s
	6.eksen	6.1 rad/s	349 °/ s
İzin verilen tork	4.eksen	245 N.m	
	5.eksen	245 N.m	
	6.eksen	147 N.m	
Eylemsizlik momenti	4.eksen	12.5 kg.m ²	
	5.eksen	12.5 kg.m ²	
	6.eksen	4.5 kg.m ²	
Gövde ağırlığı		580 kg	
Kurulum ortamı	sıcaklık	0~45 °C	
	nem	20%~80% RH(Yoğuşma yok)	
	titreşim	<4.9m/s ² (0.5G)	
	diğer	Yanıcı, aşındırıcı gaz ve sıvılardan kaçının; Su, yağ, toz vb. ile temasından kaçının. Elektrik gürültüsü kaynaklarından uzak tutun.	
Güç kapasitesi		10kVA	

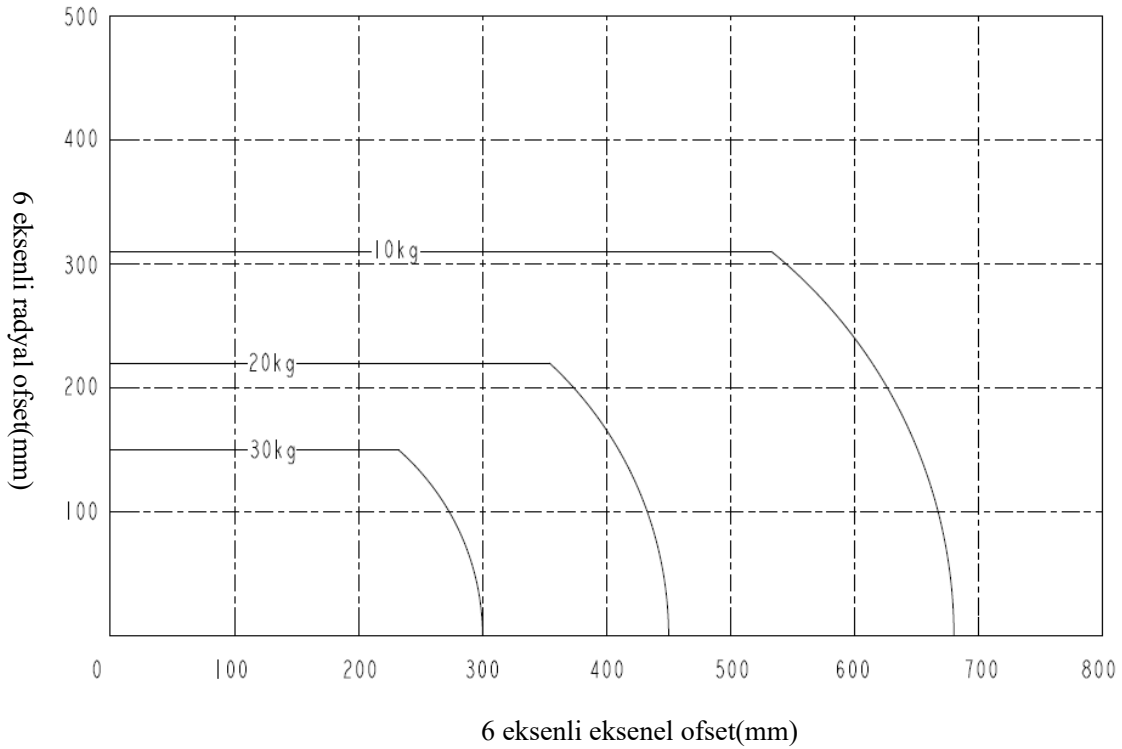
II. QJR50-1 Hızlanma konfigürasyon tablosu ve robotun karşılık gelen yük diyagramı

1. Yük limiti 30kg durumu:

QJR50-1 Acceleration configuration table			
Maksimum hızlanma	1.eksen	6.5 rad/s ²	372°/s ²
	2.eksen	3.5 rad/s ²	200°/s ²
	3.eksen	4 rad/s ²	229°/s ²
	4.eksen	16 rad/s ²	916 °/s ²
	5.eksen	14.5 rad/s ²	830 °/s ²
	6.eksen	16 rad/s ²	916 °/s ²
Yük limiti		50kg	

2.

Yük tablosu 5. eksen sıfır noktasının merkezi



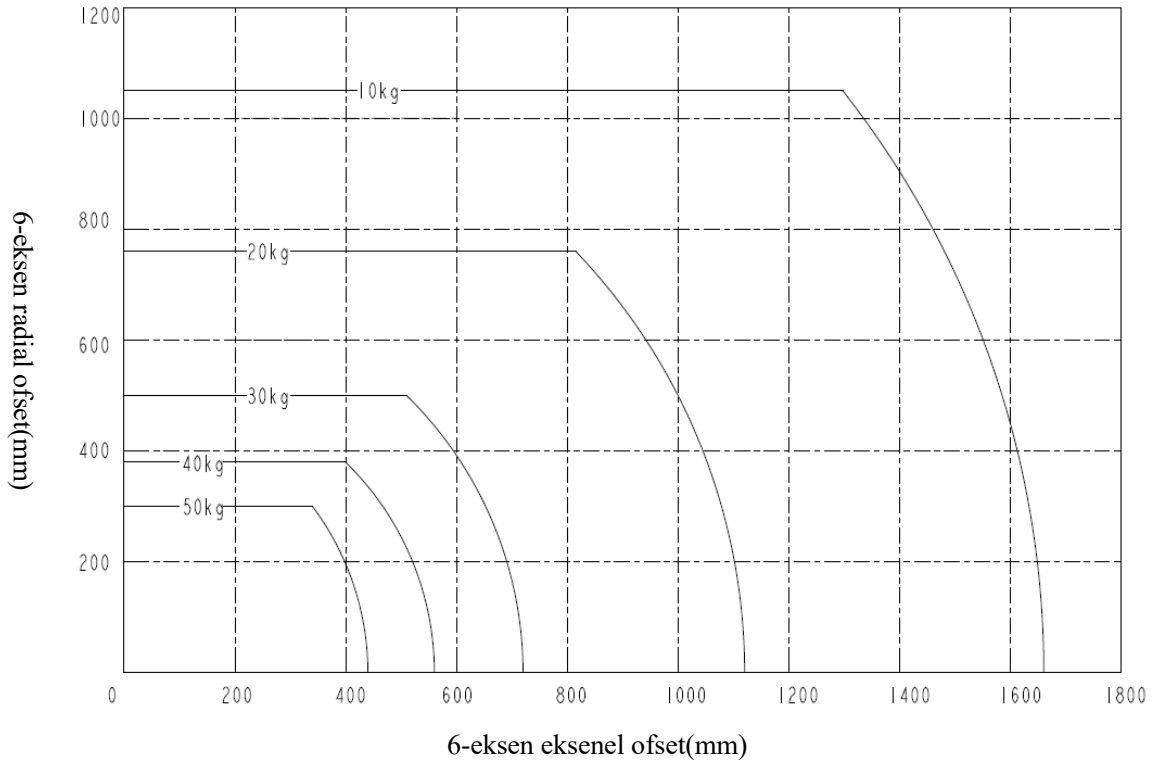
Yük limiti 50kg durumu:

QJR50-1 Hızlanma yapılandırma tablosu			
Maksimum hızlanma	1.eksen	6.5 rad/s ²	372°/s ²
	2.eksen	3.5 rad/s ²	200°/s ²
	3.eksen	4 rad/s ²	229°/s ²
	4.eksen	16 rad/s ²	916 °/s ²
	5.eksen	14.5 rad/s ²	830 °/s ²
	6.eksen	16 rad/s ²	916 °/s ²
Yük limiti		50kg	

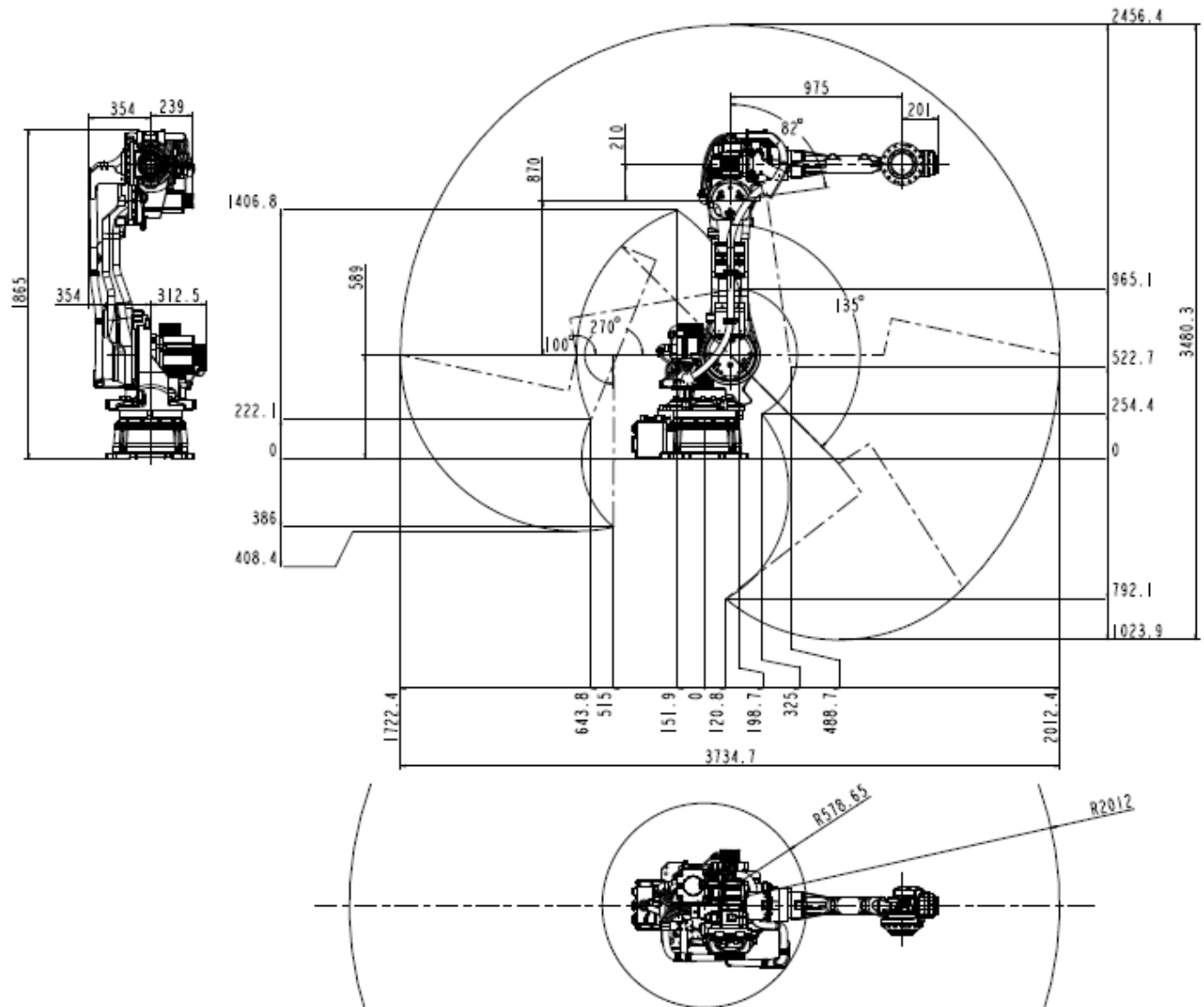
III.

Yük Grafiği

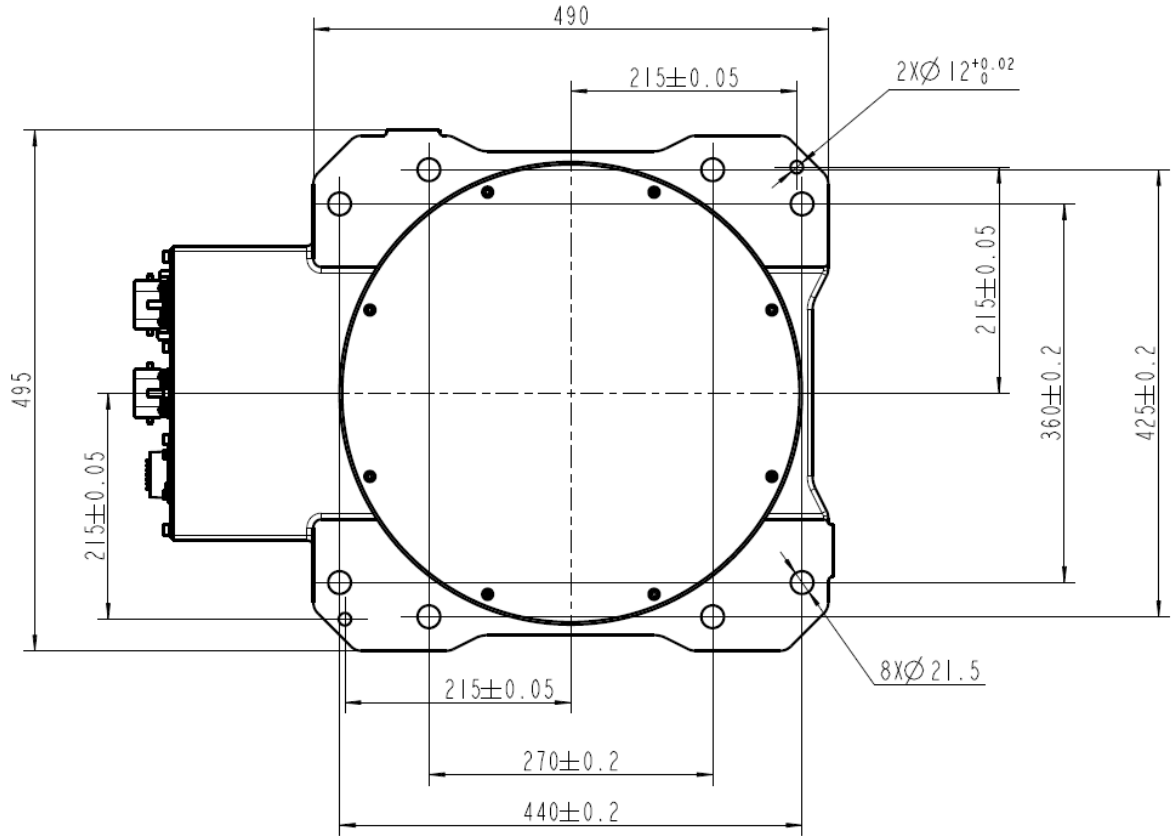
5. eksenin merkezi sıfır noktasıdır



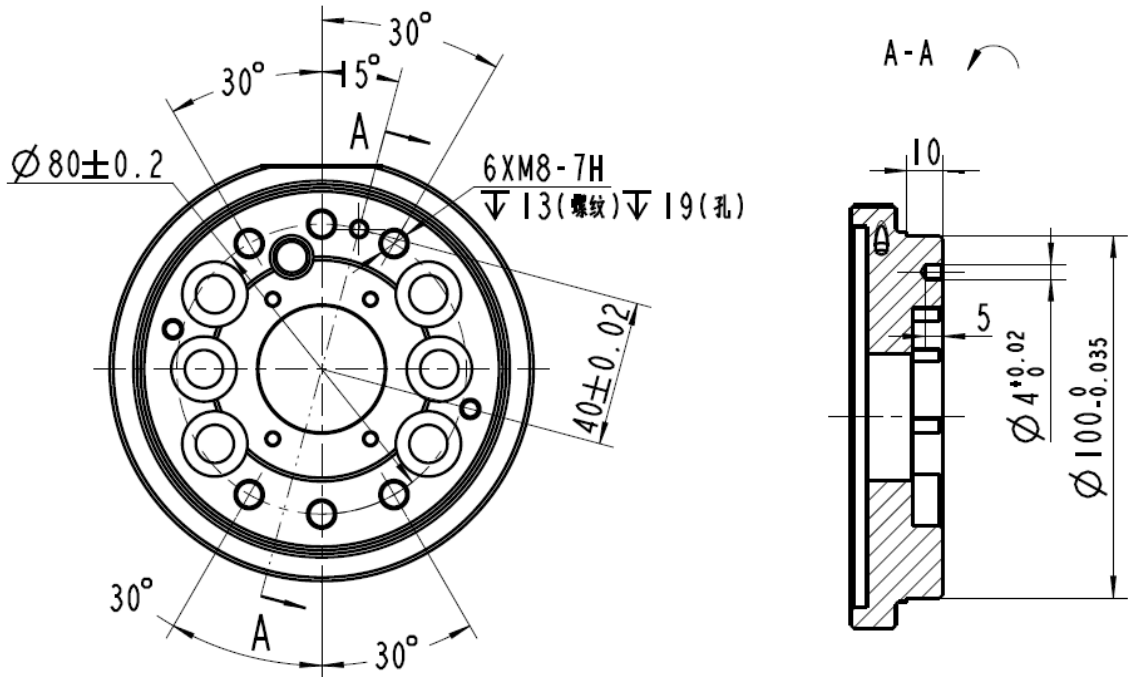
aralığının şeması



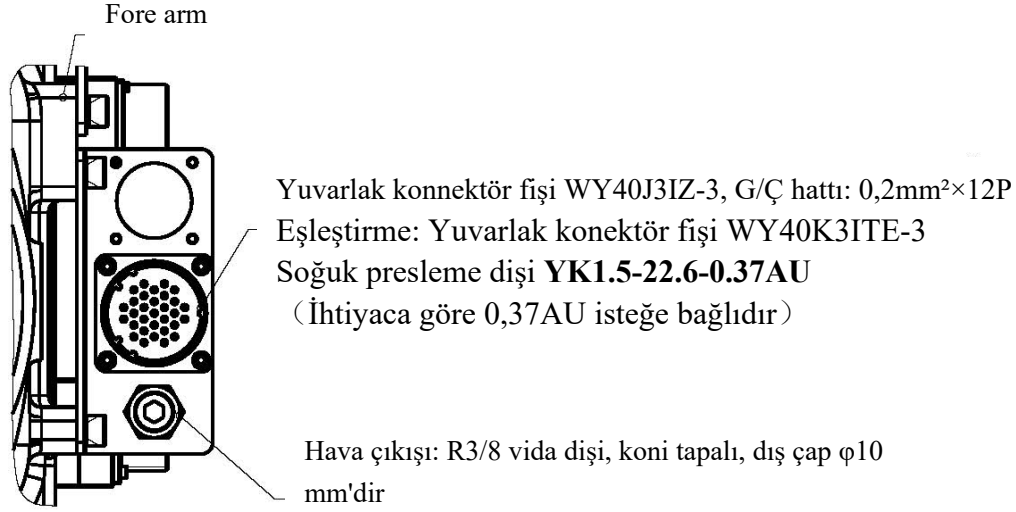
IV. QJR50-1 Robot tabanı montaj boyutu çizimi



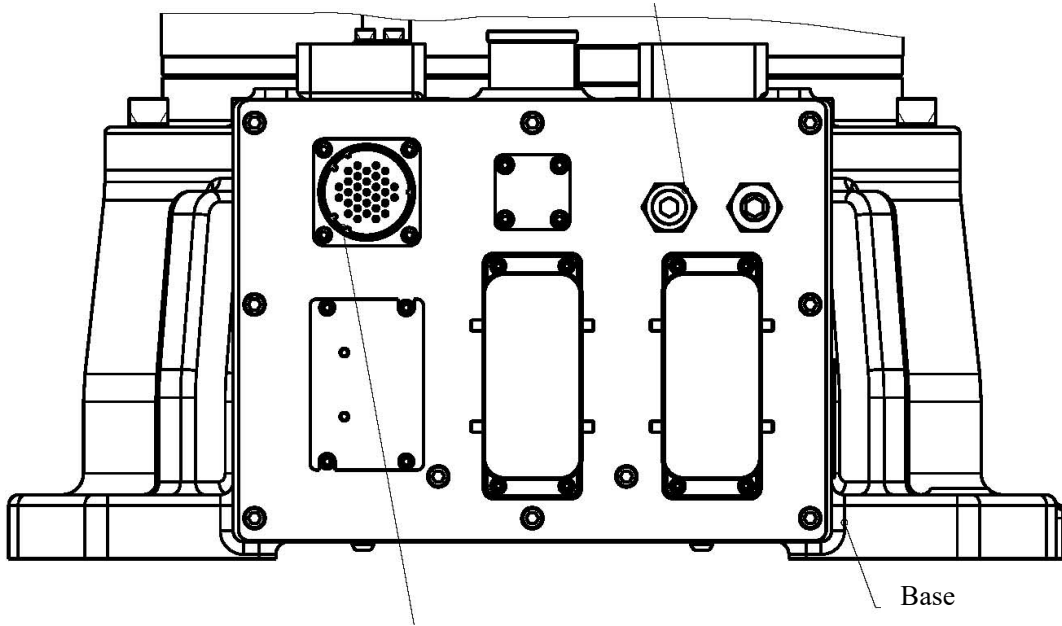
V. QJR50-1 Robot ucunun montaj boyutu çizimi



VI. Robotun ayrılmış gaz yolunun ve G/Ç arayüzü konumunun şematik diyagramı



Hava girişi: R3/8 vida dişi, koni tapalı, dış çap φ10 mm'dir



Yuvarlak konektör fişi WY40J3IZ-3, G/Ç hattı: 0,2mm²×12P
Eşleştirme: Yuvarlak konektör fişi WY40K3ITE-3
Soğuk presleme dişi **YK1.5-22.6-0.37AU**
(İhtiyaca göre 0,37AU isteğe bağlıdır)

örneğin:

Taban ve önkol konumu dairesel konektör fişi aynı konuma bağlanır

VII. QJR50-1 Robot ürünlerinin konfigürasyon tablosu

QJR50-1 Robot konfigürasyon tablosu	
Motor	Gaohuachuangke
RV redüktör	Domestic reducer
Denetleyici	QJAR
Sürücü	Tsino Dynatron

VIII. QJR50-1 Denetleyici kabini

QJR50-1 denetleyici kabini	
Denetleme donanım	QJAR controller
Denetleme kabin yazılımı	QJAR system
Güç kaynağı	Üç faz Dört telli AC380V(+10%,-10%)
Rated power	16.5KW
Güç kapasitesi	10KVA
Kontrol kabini ölçüleri	650x750x1150mm
Kontrol kabini ağırlığı	120kg
Ortam sıcaklığı	0-45°C
Maksimum nem	20%~80% RH (yoğuşma yok)
Koruma seviyesi	IP21
İşlem paneli	Kontrol kabini üzerinde
Programlama birimi	Renkli dokunmatik ekranlı öğretim kutusu
Güvenlik	Acil durdurma, otomatik mod durdurma, uzaktan mod durdurma
Giriş ve Çıkışlar	Dijital IO 23 giriş 29 çıkış, analog sinyal 2 giriş 4 çıkış