

QJAR

CE

QJR6-1400H



QJR6-1400H'nin Özellikleri ve Çizimleri

I. QJR6-1400H Robot temel özellik tablosu

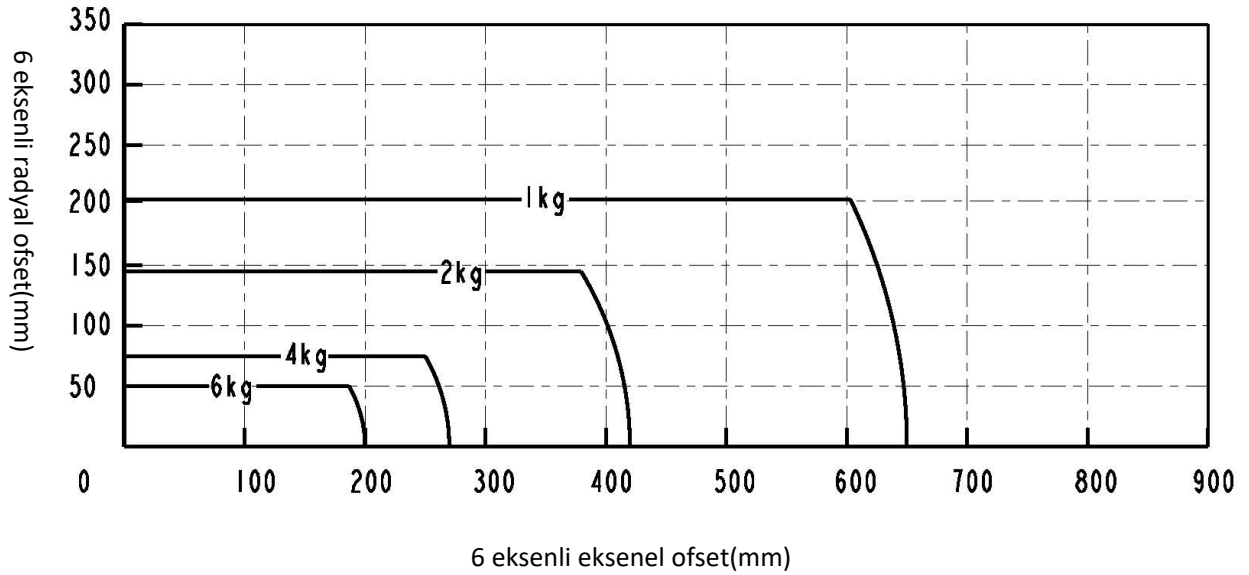
QJR6-1400H Temel Özellikler			
Gövde Tipi		Dikey çok eklemlili	
Eksen Sayısı		6	
Taşıma Kapasitesi		6kg	
Kol Açıklığı		1456mm	
Tekrarlanan konumlandırma doğruluğu Δ^2		$\pm 0.08\text{mm}$	
Mekanik sınır aralığı	1.eksen	$\pm 168^\circ$	
	2.eksen	$+159^\circ, -97^\circ$	
	3.eksen	$+95^\circ, -125^\circ$	
	4.eksen	$\pm 183^\circ$	
	5.eksen	$+129^\circ, -126^\circ$	
	6.eksen	$\pm 360^\circ$	
Maksimum Hız	1.eksen	3.8rad/s	217°/s
	2.eksen	3.8rad/s	217°/s
	3.eksen	4.2rad/s	240°/s
	4.eksen	6.3rad/s	360°/s
	5.eksen	5.6rad/s	320°/s
	6.eksen	17rad/s	974°/s
İzin verilen tork	4.eksen	12.12N.m	
	5.eksen	12.12N.m	
	6.eksen	2.94N.m	
Eylemsizlik momenti	4.eksen	0.26kg.m ²	
	5.eksen	0.26kg.m ²	
	6.eksen	0.015kg.m ²	
Gövde ağırlığı		150 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		2.65kVA	

II. QJR6-1400H Robotun genel boyutunu ve maksimum hareket aralığını gösteren diyagram

1. Yük üst limiti 6kg durumu:

QJR6-1400H Hızlanma yapılandırma tablosu			
Maksimum hızlanma	1.eksen	19 rad/s ²	1088.6°/ s ²
	2.eksen	17 rad/s ²	974.0°/ s ²
	3.eksen	35 rad/s ²	2005.4°/ s ²
	4.eksen	50 rad/s ²	2864.8°/ s ²
	5.eksen	40 rad/s ²	2291.8°/ s ²
	6.eksen	80 rad/s ²	4583.6°/ s ²
Yük üst limiti		6kg	

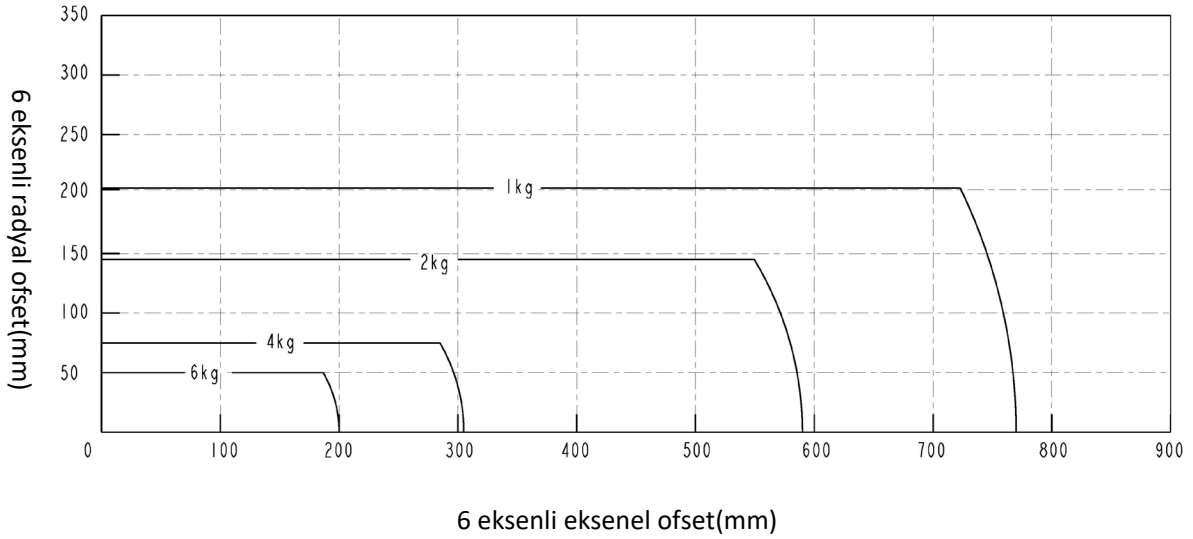
Robot Yük Tablosu (5.eksenin merkezi sıfır noktasıdır)



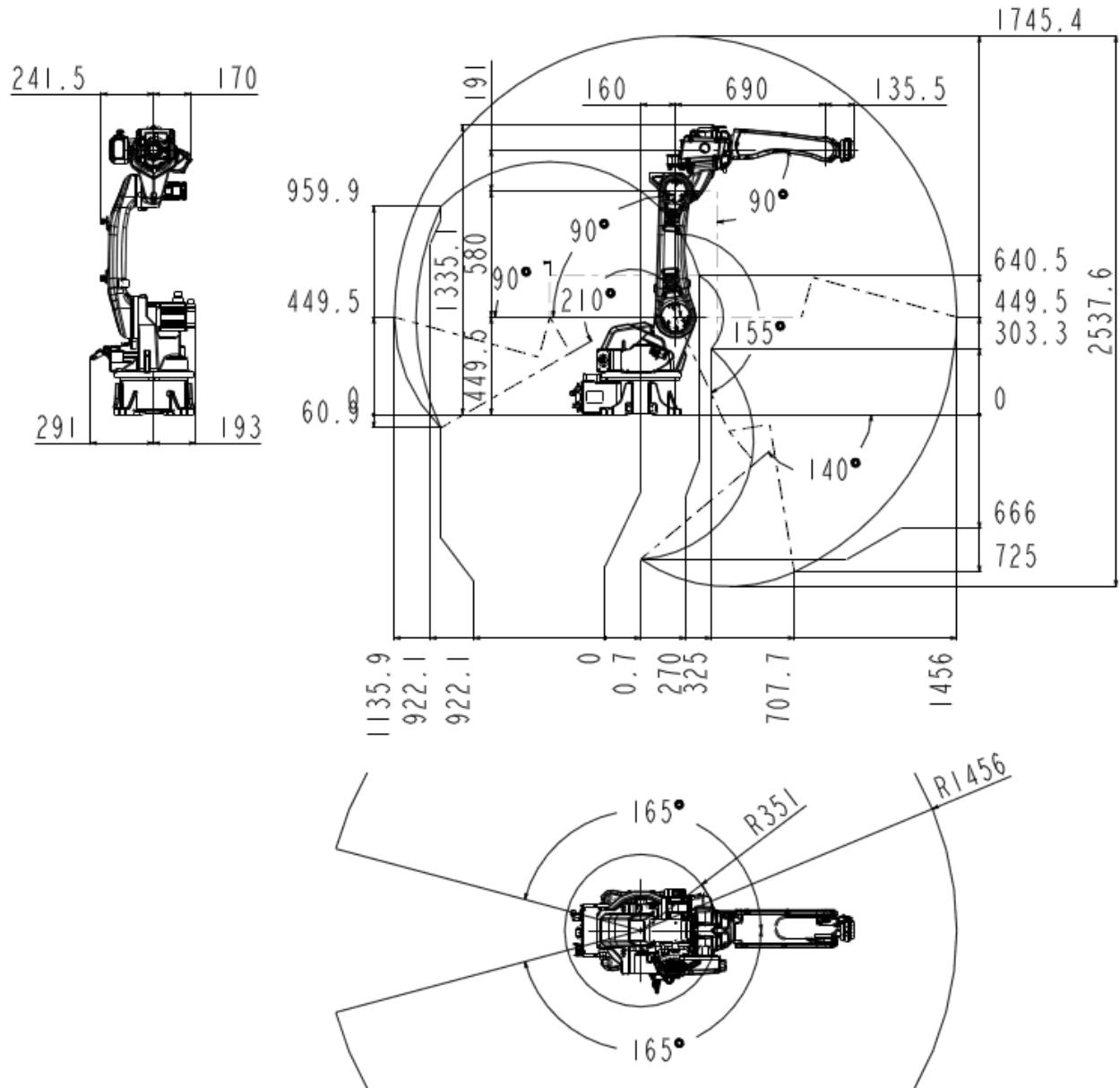
2. Yük limiti 6kg durumu:

QJR6-1400H Hızlanma yapılandırma tablosu			
Maksimum hızlanma	1.eksen	19 rad/s ²	1088.6°/ s ²
	2.eksen	17 rad/s ²	974.0°/ s ²
	3.eksen	35 rad/s ²	2005.4°/ s ²
	4.eksen	50 rad/s ²	2864.8°/ s ²
	5.eksen	40 rad/s ²	2291.8°/ s ²
	6.eksen	40 rad/s ²	2291.8°/ s ²
Yük limiti		6kg	

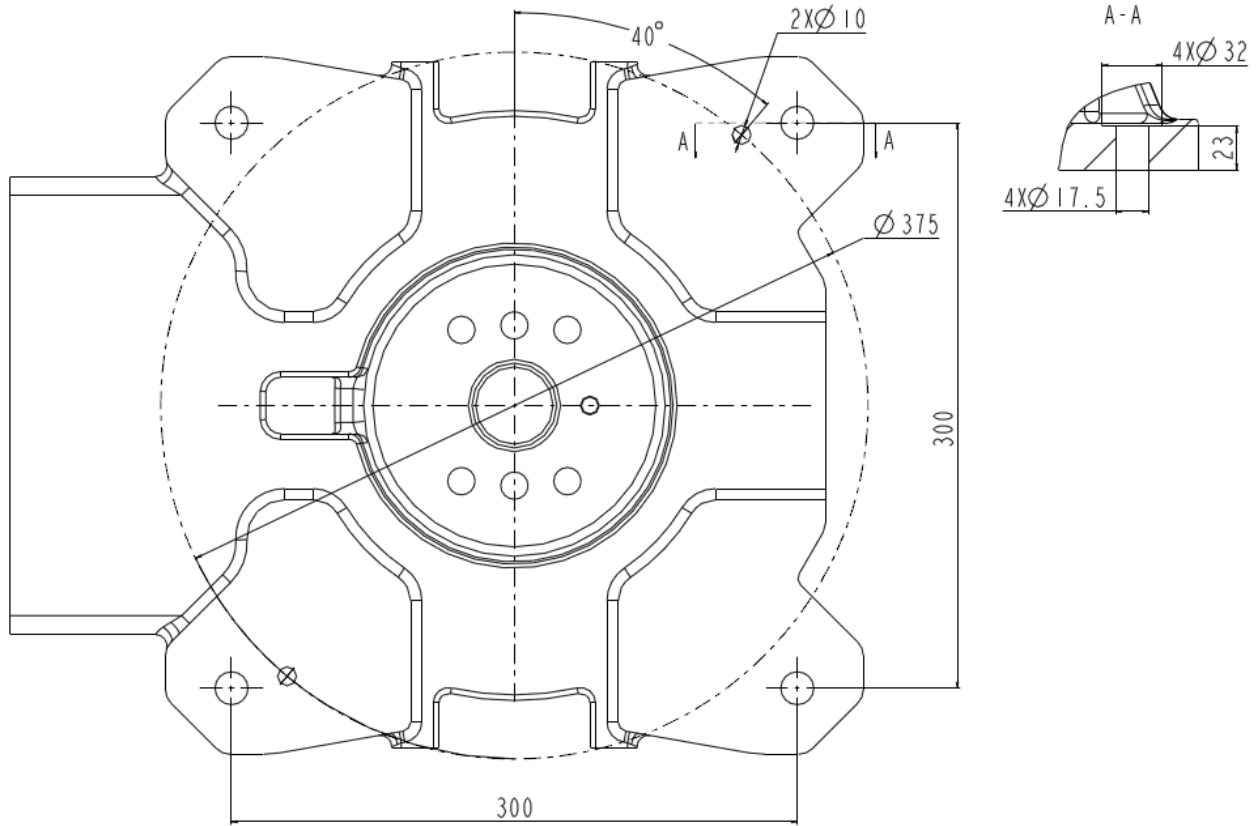
Robot Yük Tablosu (5.eksenin merkezi 0'dır)



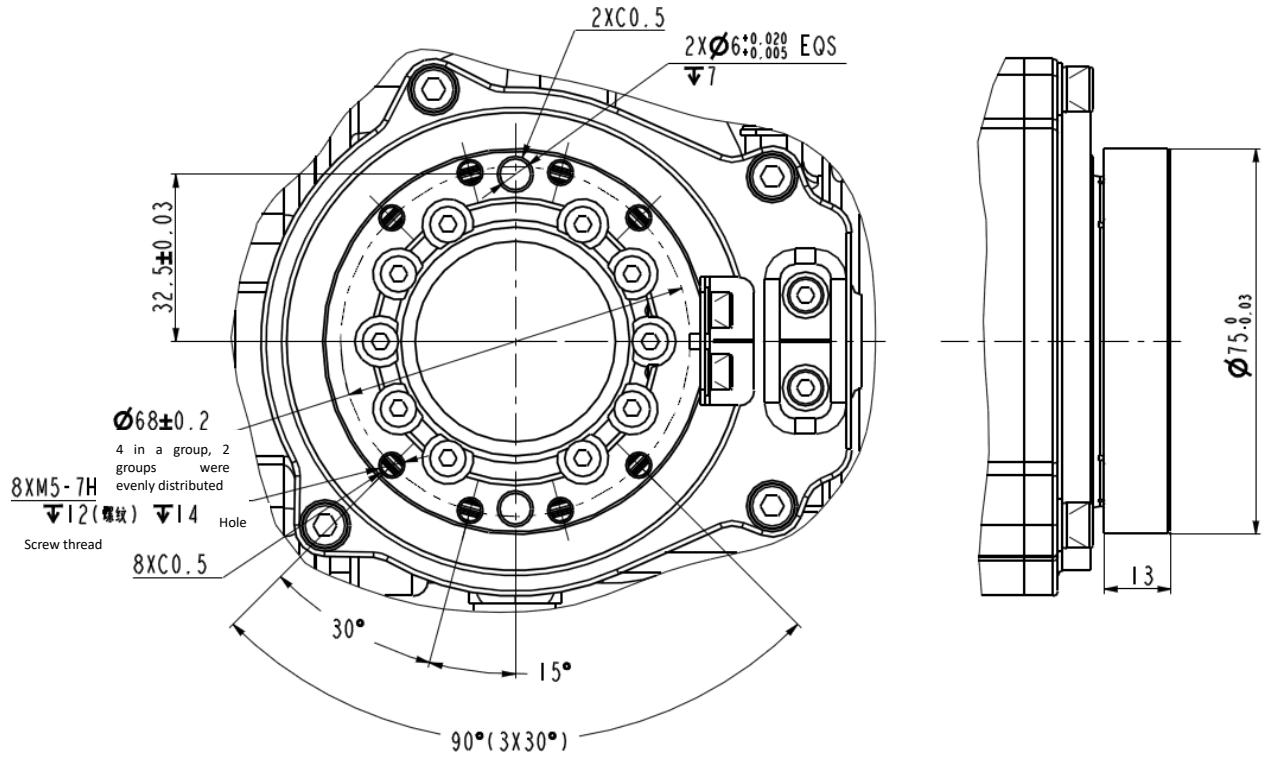
III. QJR6-1400H Robotun genel boyutunun ve maksimum hareket aralığının şeması



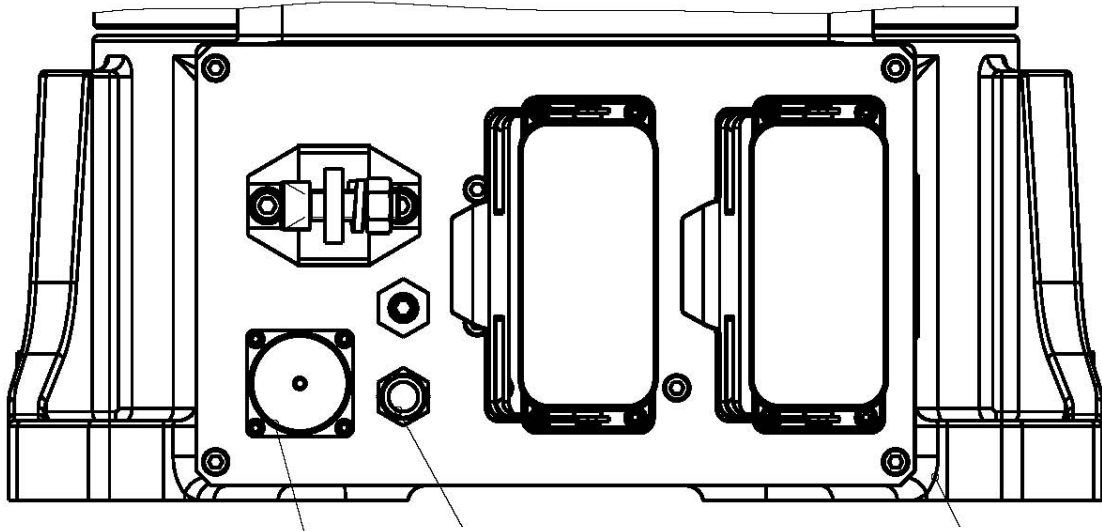
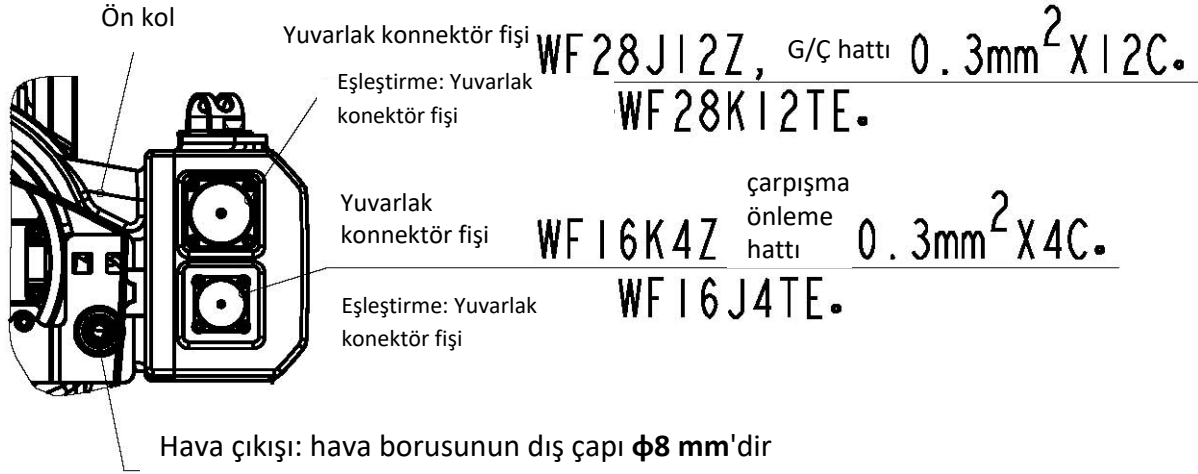
IV. QJR6-1400H Robot tabanı montaj boyutu çizimi



V. QJR6-1400H Robot ucunun montaj boyutu çizimi



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



Air outlet: the external diameter of air pipe is $\phi 8\text{mm}$ Bse

Yuvarlak konektör fişi **WF28J12Z-3**, G/Ç hattı: $0.3\text{mm}^2 \times 12\text{C}$

Eşleştirme: Yuvarlak konektör fişi **WF28K12TE-3**,

10A soğuk presleme dişi **YK1.5-20.4-1.OAU**

(1.OAU ihtiyaca göre isteğe bağlıdır)

örneğin:

Taban ve önkol konumu dairesel konektör fişi aynı konuma bağlanır

VII. QJR6-1400H Robot ürünlerinin konfigürasyon tablosu

QJR6-1400H Konfigürasyon Tablosu	
Motor	Gaohuachuangke
RV redüktör	Shuanghuan reinforced type
Harmonik redüktör	Shimpo
Denetleyici	QJAR
Sürücü	Tsino dynatron

VIII. QJR6-1400H Denetleyici kabini

QJR6-1400H denetleyici kabini	
Denetleyici donanımı	QJAR controller
Kontrol kabini yazılımı	QJAR system
Güç kaynağı	Üç faz Dört telli AC380V (+ 10%, - 10%)
Anma gücü	4.4KW
Güç kapasitesi	2.65KVA
Kabin ebatları	580x600x960mm
Kabin ağırlığı	130kg
Ortam sıcaklığı	0-45°C
Maksimum nem	20%~80% RH (yoğuşma yok)
Koruma seviyesi	IP54
işlem paneli	Kontrol kabininde
Programlama ünitesi	Renkli dokunmatik ekranlı öğretim kutusu
Güvenlik	Acil durdurma, otomatik mod durdurma, uzaktan mod durdurma
Giriş ve çıkışlar	Dijital IO 7 giriş 13 çıkış Analog 2 çıkış