

**QJAR**

**QJR6-1**

**CE**



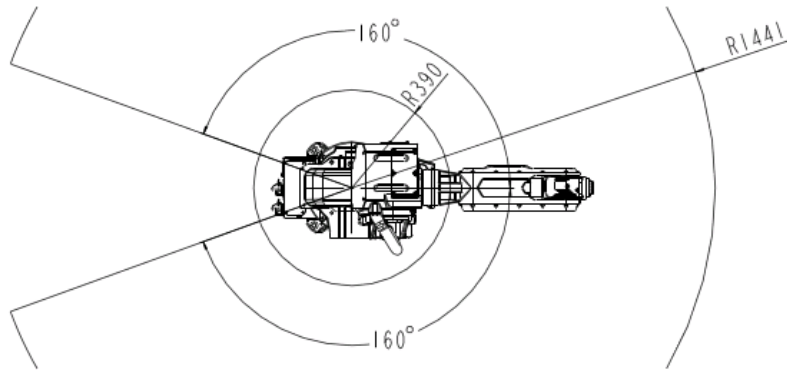
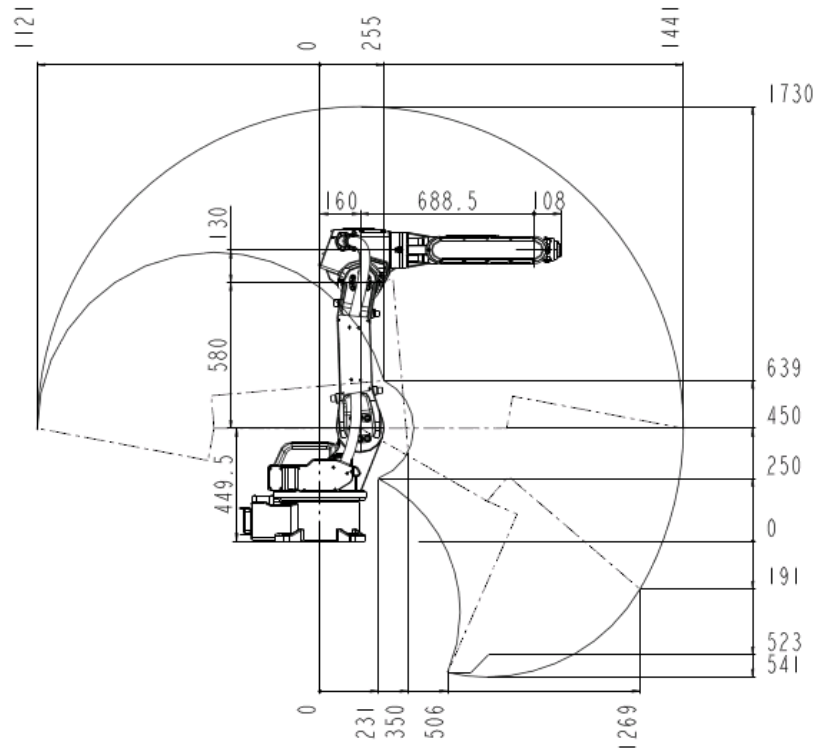
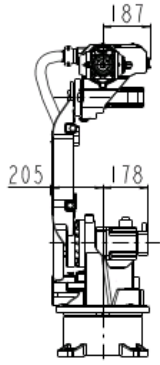
# QJR6-1'in Özellikleri ve Çizimleri

## I. QJR6-1 Robot temel özellik tablosu

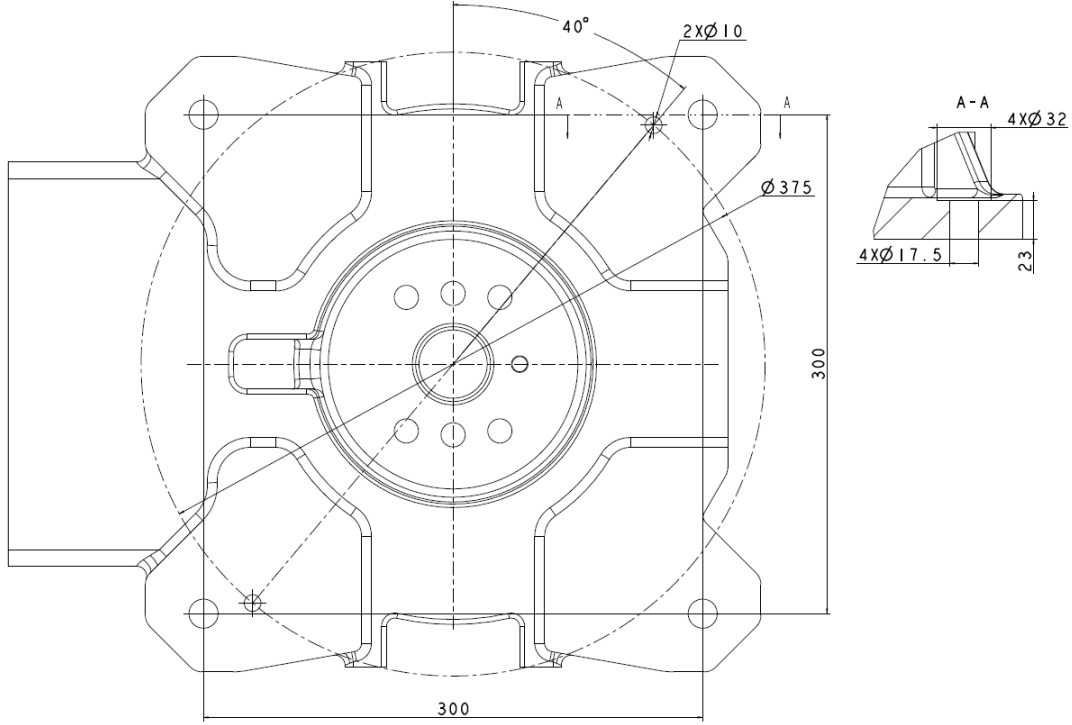
QJR6-1 Temel spesifikasyon sayfası			
Gövde Şekli		Dikey çok eklemlı	
Eksen Sayısı		6	
Yük Kapasitesi		6kg	
Kol Açıklığı		1441mm	
Tekrarlanan konumlandırma doğruluğu ^2		$\pm 0.03\text{mm}$	
Mekanik Sınır Aralığı	1.eksen	$\pm 168^\circ$	
	2.eksen	$+150^\circ, -86^\circ$	
	3.eksen	$+87^\circ, -110^\circ$	
	4.eksen	$\pm 170^\circ$	
	5.eksen	$\pm 125^\circ$	
	6.eksen	$\pm 360^\circ$	
Maksimum Hız	1.eksen	3.5 rad/s	200 °/ s
	2.eksen	3.1 rad/s	177 °/ s
	3.eksen	3.5 rad/s	200 °/ s
	4.eksen	7.5 rad/s	429 °/ s
	5.eksen	7.5 rad/s	429 °/ s
	6.eksen	10.5 rad/s	601 °/ s
Maksimum Hızlanma	1.eksen	14 rad/s <sup>2</sup>	802 °/s <sup>2</sup>
	2.eksen	12 rad/s <sup>2</sup>	687 °/s <sup>2</sup>
	3.eksen	25 rad/s <sup>2</sup>	1432 °/s <sup>2</sup>
	4.eksen	50 rad/s <sup>2</sup>	2864 °/s <sup>2</sup>
	5.eksen	50 rad/s <sup>2</sup>	2864 °/s <sup>2</sup>
	6.eksen	70 rad/s <sup>2</sup>	4010 °/s <sup>2</sup>
İzin Verilen Tork	4.eksen	13.1 N.m	
	5.eksen	13.1 N.m	
	6.eksen	5.9 N.m	
Atalet Momenti	4.eksen	0.3 kg.m <sup>2</sup>	
	5.eksen	0.3 kg.m <sup>2</sup>	
	6.eksen	0.06 kg.m <sup>2</sup>	

Gövde Ağırlığı		170 kg
Kurulum Ortamı	sıcaklık	0~45 °C
	nem	20%~80% RH(no condensation)
	titreşim	<4.9m/s <sup>2</sup> (0.5G)
	diğer	Yanıcı, aşındırıcı gaz ve sıvılardan kaçının; Su, yağ, toz vb. ile temasından kaçının. Elektrik gürültüsü kaynaklarından uzak tutun.
Güç kapasitesi		2.7kVA

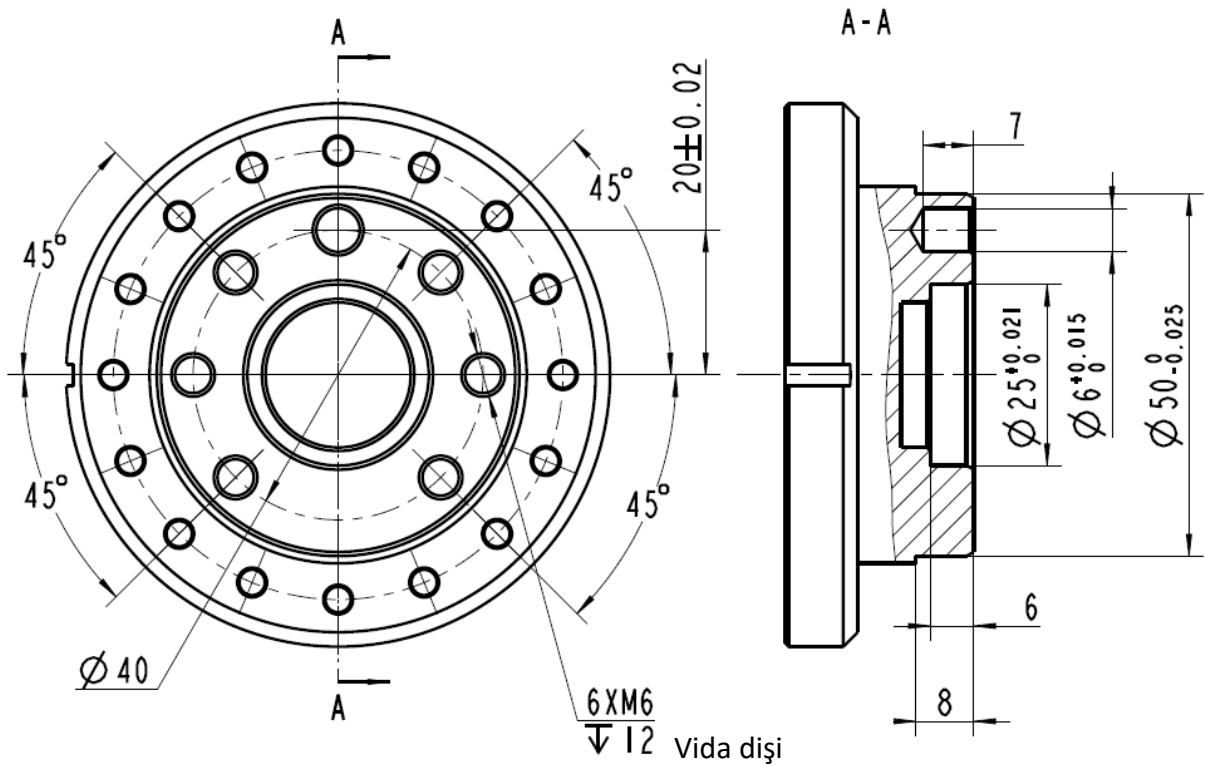
## II. QJR6-1 Robotun genel boyutunun ve maksimum hareket aralığının şeması



### III. QJR6-1 Robot tabanı montaj boyutu çizimi

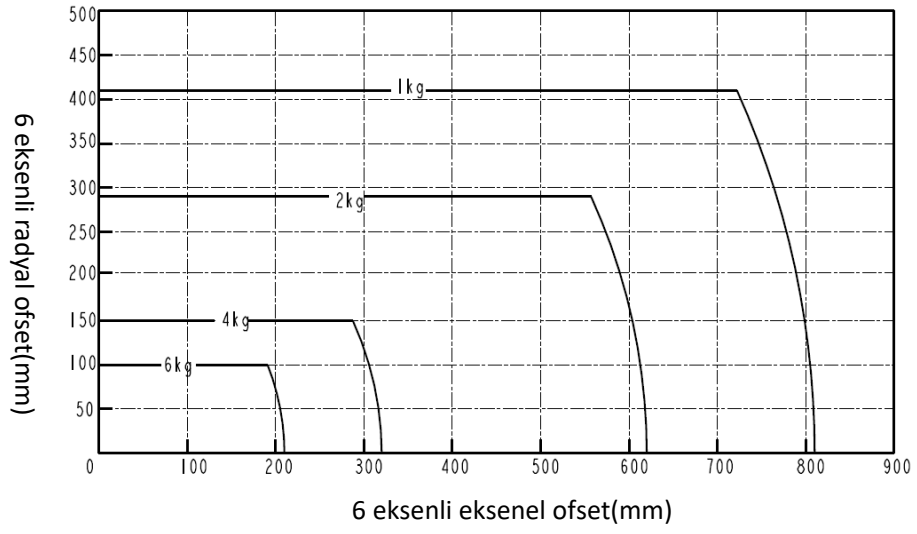


### IV. QJR6-1 Robot montaj boyutu çizimi



## V. QJR6-1 Robot Yük Tablosu

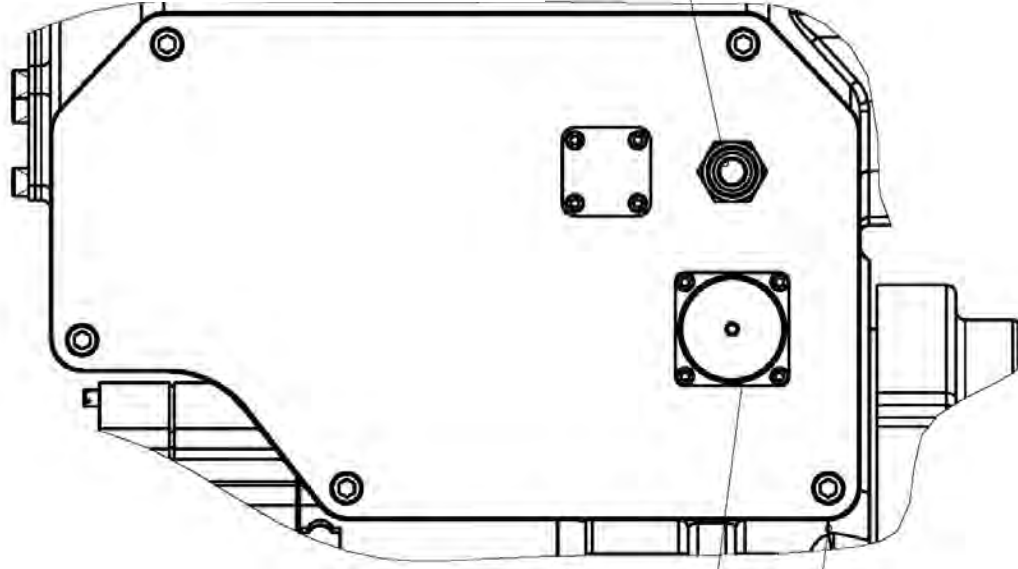
5. eksenin merkezi sıfır noktasıdır



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

### 1. Kaynaksız durum

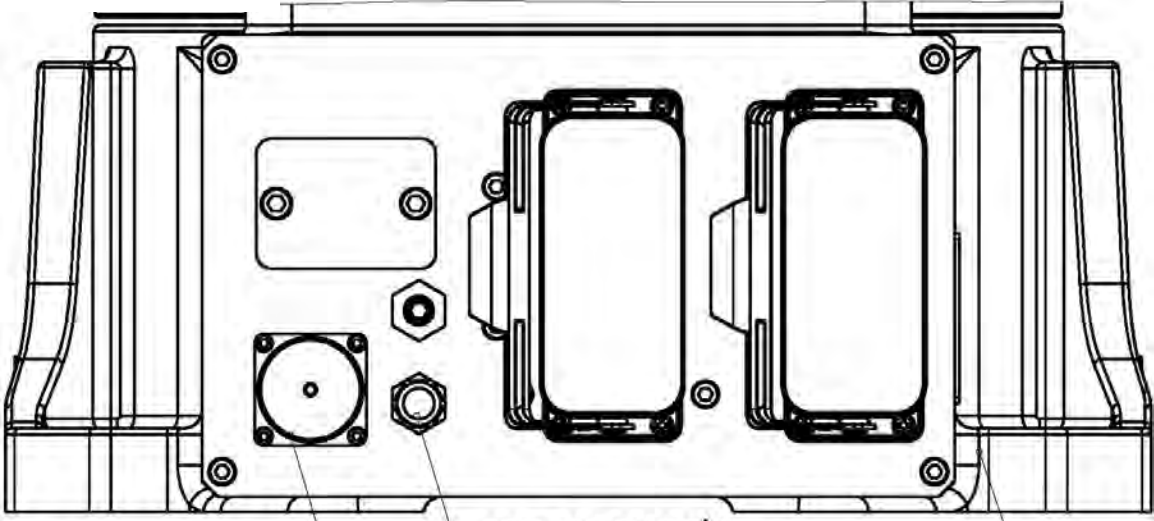
Hava çıkışı: hava borusunun dış çapı  $\varnothing 8\text{mm}$ .



Yuvarlak konektör fişi WF28J12Z I/O hattı  $0.3\text{mm}^2 \times 12\text{C}$ .

Kolun ön kısmı

Eşleştirme: Yuvarlak konektör fişi WF28K12TE.



Hava çıkışı: hava borusunun dış çapı  $\varnothing 8\text{mm}$ 'dir.

Taban Yuvarlak konektör fişi WF28J12Z-3,  
I/O 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) açıklama:

Taban ve önkol konumu dairesel konektör fişi aynı konuma bağlanır

## VI. QJR6-1 Robot konfigürasyon tablosu

QJR6-1 Robot Konfigürasyon Tablosu	
Motor	GAOHUA
RV Redüktör	Yerli redüktör
Harmonik redüktör	Shimpo
Denetleyici	QJAR
Sürücü	Tsino dynatron

## VII. QJR6-1 Denetleyici Kabini

QJR6-1 denetleyici kabini	
Control donanımı	QJAR denetleyici
Kontrol kabini yazılımı	QJAR system
Güç kaynağı	Üç fazlı dört telli AC380V (+ 10%, - 10%)
Anma gücü	4.5KW
Güç kapasitesi	2.7KVA
Kontrol ünitesi ebatı	580x600x960mm
Kontrol ünitesi ağırlığı	130kg
Ortam sıcaklığı	0-45°C
Maksimum nem	20%~80% RH (yoğunlaşma yok)
Koruma seviyesi	IP21
İşlem paneli	Kontrol kabininde
Programlama birimi	Renkli dokunmatik ekranlı öğretim kutusu
Güvenlik	Acil durdurma, otomatik mod durdurma, uzaktan mod durdurma
Giriş ve Çıkış	Dijital IO 7 giriş 13 çıkış, analog 2 çıkış