

# CRP10-1800

## 产品介绍
PRODUCT INTRODUCTION

机器人外型紧凑，轻量化设计，各关节均安装的高精度减速机，速度更快。J1 J2 J3 J6轴减速机与伺服电机直连传动，去掉中间传动部分，精度更高更持久，漏油风险降到最低，噪音更低，减少故障发生。强大的手腕负载能力能轻而易举的完成搬运、码垛、上下料、焊接等任务。

## 产品特点
PRODUCT FEATURES

01高速高精度　02性能稳定

03轻量化设计外形优美

04操作简单，图形化界面易学易用

05更低的能耗,比同级别机型省电30%

**10kg**
最大负载

**1710mm**
工作半径

## 产品应用
PRODUCT APPLICATION

**物料搬运、码垛**
具有高速性的最大化吞吐量
超长的工作运行时间
节省地面空间
固定的自动化

**注塑机取件/机床上下料**
高速、高重复定位精度
节省地面空间
结构紧凑，高度灵活

**喷涂/涂胶**
高速度、高重复定位精度
防护等级高
结构紧凑，高度灵活
轻化量设计，便于吊装

## 技术指标
TECHNICAL INDICATORS

| 项目 Item | | 规格 Specifications |
|---|---|---|
| 机器人型号 Robot model | | CRP10-1800 |
| 结构 Structure | | 关节型 Articulated construction |
| 关节数 Number of axes | | 6 |
| 驱动方式 Drive system | | AC伺服方式 AC servo system |
| 最大动作范围 Max. working range | J1 | ±180° |
| | J2 | +75 ~ -110° |
| | J3 | +110 ~ -75° |
| | J4 | ±180° |
| | J5 | +30 ~ -200° |
| | J6 | ±360° |
| 最大速度 Axis Max. speed | J1 | 148°/s , 2.58rad/s |
| | J2 | 148°/s , 2.58rad/s |
| | J3 | 297°/s , 5.18rad/s |
| | J4 | 450°/s , 7.85rad/s |
| | J5 | 225°/s , 3.93rad/s |
| | J6 | 450°/s , 7.85rad/s |
| 最大负载 Maximum load | 手腕部※1 Wrist | 10kg |
| 手腕容许静负荷扭矩 Allowable static load torque for wrist | J4 | 28.5 N·m |
| | J5 | 28.5N·m |
| | J6 | 17.8 N·m |
| 手腕容许最大惯性力矩※2 Allowable static load torque for wrist | J4 | 0.42kg·m² |
| | J5 | 0.42kg·m² |
| | J6 | 0.15kg·m² |
| 最大工作半径 Max. reach | | 1710 mm |
| 位置反复精度※3 Position repeatability | | ±0.05 mm |
| 空气配管 (选配 ) Air piping(Option) | | φ10×1 |
| 噪音水平 Noise level | | 70dB(A) |
| 额定功率 Rate power | | 4.35kW |
| 额定电压 Rate voltage | | 单相AC220V Single-phase 220V |
| 本体-柜体连接线长度 Length of cable between body and cabinet | | 6M |
| 设置方法 Installation | | 地面安装 悬吊安装 Floor mounted Ceiling mounted |
| 设置条件 Ambient conditions | | 周围温度 ： 0～45 ℃ ※4<br>Ambient temperature<br>设置条件 Ambient conditions<br>周围湿度 ： 20～85% RH （ 应无结露 ）<br>Ambient humidity (without condensation)<br>安装面的容许振动 ： 0.5 G (4.9 m/s 2 ) 以下<br>Vibration |
| 耐环境性※5 Environmental performance | | IP65 |
| 本体质量 Robot mass | | 152 kg |

1[rad] = 180/π[°], 1[N·m] = 1/9.8[kgf·m]

※1：安装场所因手腕负荷质量变化。
※2：手腕容许惯性力矩可能赢手腕的负荷条件而有差异，请注意。
※3：依据“JIS B 8432”。
※4：在海拔1000m以下使用。超过容许高度时，周围温度受到限制。
※5：有机溶液、酸类、碱类、氯类、汽油类切削液等，让密封材料劣化的液体不可使用。

※1：This value varies from the installed position and the wrist load mass.
※2：Note that wrist moment of inertia varies depending on wrist load conditions.
※3：JIS B 8432 compliant.
※4：When used at less than 1000 m above sea level. Exceeding the allowable altitude limists the acceptable ambient temperature.
※5：Fluids that corrode the seal material, such as organic solvents, acids, alkalis and petroleum-based cutting fluids, cannot be used.

## 工作空间
WORKING SPACE

