

CRP-RH26-165/185/210

工业机器人搬运用途

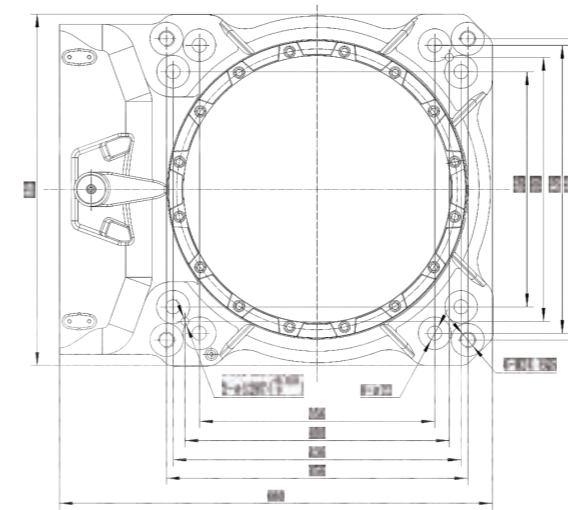


功能特点

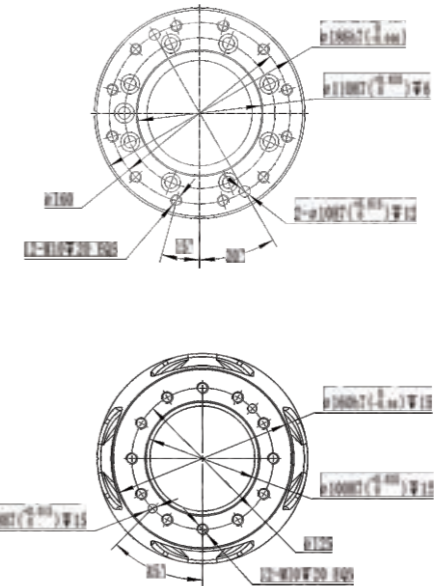
- 臂展2.6米，刚性高，负载能力强，运行更平稳。
- 采购中空手臂结构与内置手腕电缆，无需考虑外部缠绕方式导致与邻机器人或周边设备相互产生的干涉。
- 手臂电机内置，外观简洁，适于狭小空间作业，运动更灵活。
- 根据用户使用场景，提供多种可选配置，可用于点焊、搬运、打磨、组装等生产线。
- 本体电缆采用柔性机器人专用电缆。
- 内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能。
- 本体提供ID12双回路气管与ID19.5双回路水管，满足焊接、搬运的需求。
- 采用高速、高过载能力伺服电机、高精度RV减速机与最新防振控制策略等，缩短节距操作时间，优化伺服焊枪的枪轴操作顺序，大幅缩短周期时间。
- 整机安装占地面积少，可实现高密度的安装布线，多台协作工作。
- 机器人结构简洁，操作界面友好，易于维护保养，易操作。

本体技术指标

型号	CRP-RH26-165	CRP-RH26-185	CRP-RH26-210
手臂形式	垂直多关节		
动作自由度	6轴		
最大负载	165KG	185KG	210KG
最大行程	1轴	-175°~175°	
	2轴	19°~150°	
	3轴	-70°~95°	
	4轴	-200°~200°	
	5轴	-120°~120°	
	6轴	-210°~210°	
最大速度	1轴	130°/S	120°/S
	2轴	110°/S	100°/S
	3轴	130°/S	115°/S
	4轴	175°/S	150°/S
	5轴	170°/S	150°/S
	6轴	280°/S	240°/S
容许力矩	4轴	960N.m	1160N.m
	5轴	960N.m	1160N.m
	6轴	500N.m	550N.m
容许惯性力矩	4轴	100kg.m ²	105kg.m ²
	5轴	100kg.m ²	150kg.m ²
	6轴	50kg.m ²	005kg.m ²
重复定位精度	±0.06mm		
最大覆盖范围	2606mm		
本体重量	1270KG		
安装方式	落地式		
噪音等级	<80dB(A)*		
安装环境	环境温度	0~45°C	
	相对湿度	38~85%(无结露)	
	振动	0.5G以下	
	其他	机器人安装地必须远离:易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源	
IP等级	基轴IP54,腕部IP67		
特点	结构紧凑 高速度 高精度 高刚性 高寿命 高扩展性 易操作		
应用场合	搬运、点焊、切割、装配、打标、打磨		



底座的安装尺寸

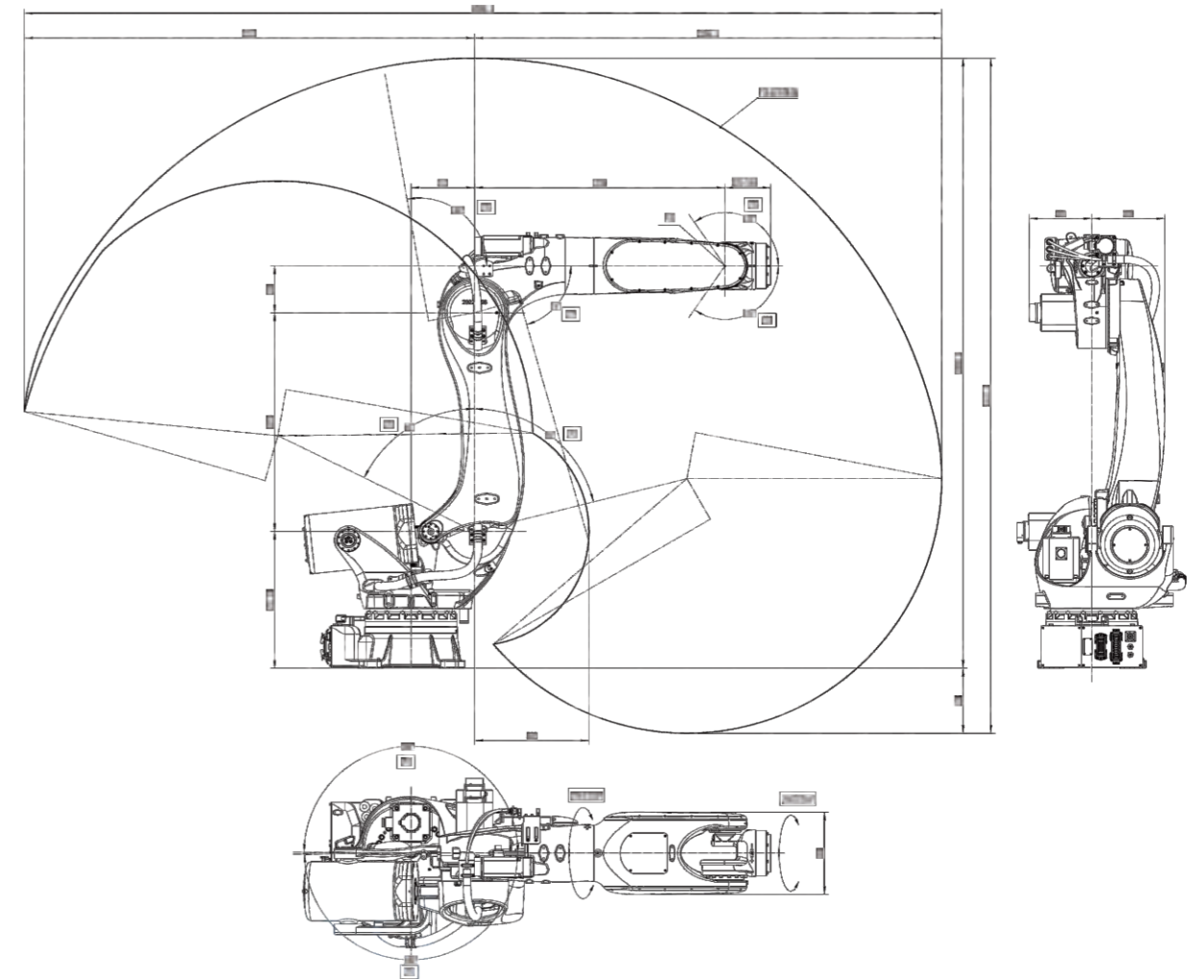


安装接口图

标准法兰尺寸 (255)

选装法兰尺寸 (343)

工作范围图



*测量条件

- (1) 机器人牢牢地固定在平坦地面上；
- (2) 在距离关节JT1的旋转中心37000mm的地方测试；
(噪音等级依条件变化而改变，背景噪音有一定的影响)