

# CRP-RA32-20-W CRP-RA32-20-J

## 工业机器人焊接用途

### 功能特点

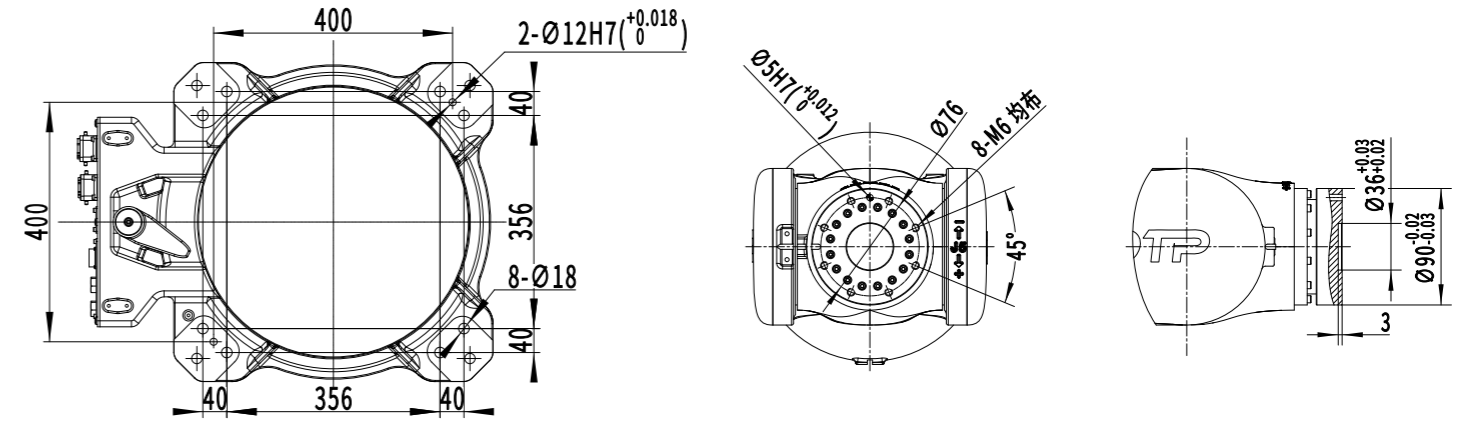
- 臂展3.2米，负载能力强，工作范围大，灵活性强。
- 运行速度快，重复定位精度高，适用于切割、搬运、焊接等应用场景，适用范围广。
- 配置独立于控制系统的安全急停板，采用安全继电器，对外提供双回路急停，确保急停的可靠性。
- 本体电缆采用柔性机器人专用电缆。
- 内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能。
- 通过单悬臂小臂结构，减轻终端重量，提升其灵活性，机械手、工具、工件形状的选择性范围得到扩展。
- 内置电缆、气管，通过小臂和手腕中心处设置中空部分，从机器人基部到腕部末端内置电缆和气管，更方便了用户使用，提高了作业效率。
- 高扩展性，在机器人本体上设置有多处用户支架安装平台，便于用户固定线缆及其相关辅助工装夹具。

### 本体技术指标

型号	CRP-RA32-20-J/CRP-RA32-20-W	
手臂形式	垂直多关节	
动作自由度	6轴	
最大负载	20kg	
最大覆盖范围	3160mm	
运动范围	J1	-180°~180°
	J2	-165°~70°
	J3	-80°~165°
	J4	-210°~210°
	J5	-135°~135°
	J6	-210°~210°
最大速度	J1	130°/s
	J2	125°/s
	J3	124°/s
	J4	224°/s
	J5	350°/s
	J6	540°/s
容许力矩	J4	40N.m
	J5	40N.m
	J6	20N.m
容许惯性力矩	J4	1.2kg.m <sup>2</sup>
	J5	1.2kg.m <sup>2</sup>
	J6	0.8kg.m <sup>2</sup>
重复定位精度	±0.06mm	
本体重量	660kg	
安装方式	正装、倒装、侧装	
噪音等级	< 80dB(A)	
本体接口	预留IO	26Pin
	预留气管	2*φ10mm
安装环境	环境温度	0~45°C
	相对湿度	20%~80%RH(无结露)
	振动	0.5G以下
	其他	机器人安装地必须远离：易燃、腐蚀性液体/气体、电气干扰源
IP等级	腕部IP67，其余IP54	
特点	高覆盖范围、高轨迹精度、抖动小、停稳快	
应用场合	搬运、切割、涂胶、焊接	
标配电柜	G15A电柜	



### 安装接口图



底座安装尺寸

法兰安装尺寸

### 运动范围图

