

CRP-RA21-50-J

工业机器人焊接用途



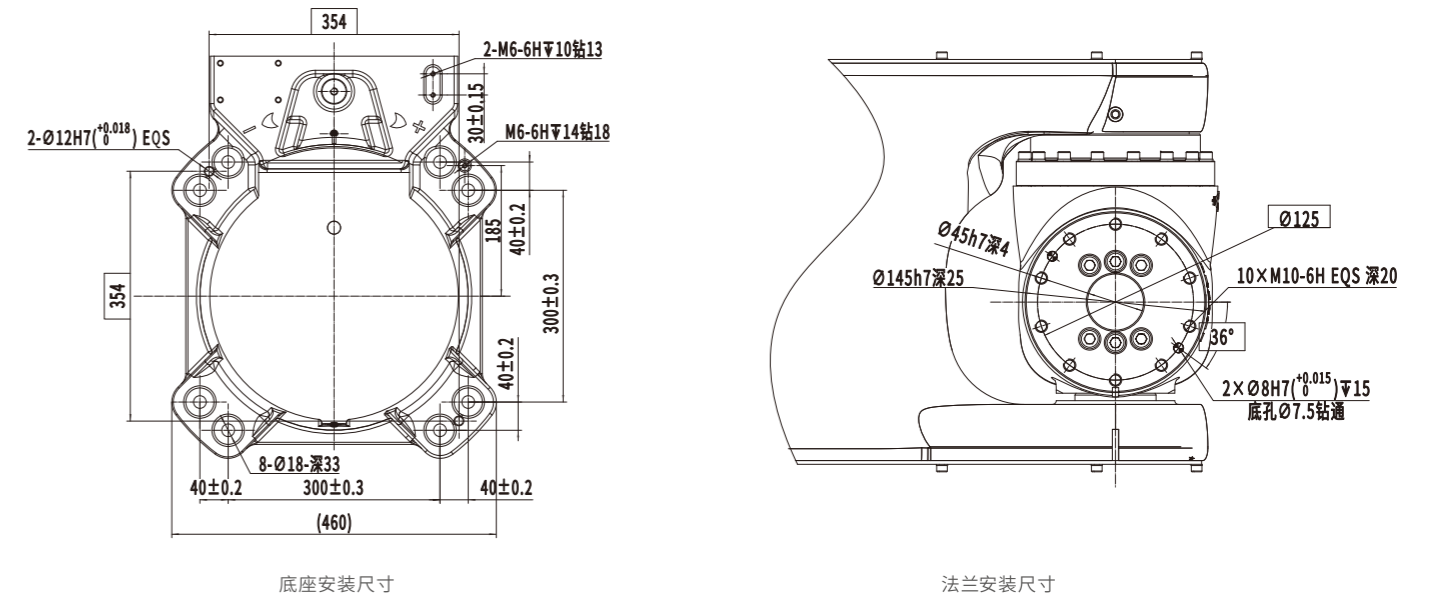
功能特点

- 臂展2.13米, 负载能力强, 工作范围大, 灵活性高。
- 运行速度快, 重复定位精度, 适用于搬运、装配、打磨等场景。
- 内置电缆、气管, 减少外部干扰, 更大方便客户使用, 提高作业效率。
- 配置独立于控制系统的安全急停板, 采用进口强制型断开继电器, 对外提供双回路急停, 确保急停的可靠性。
- 内装三相滤波器, 有效隔离外部干扰和防止内部干扰输出。
- 本体提供双回路气管, 满足搬运的需求。

本体技术指标

型号	CRP-RA21-50-J	
手臂形式	垂直多关节	
动作自由度	6轴	
最大负载	50kg	
最大覆盖范围	2130mm	
运动范围	1轴	-180°~180°
	2轴	-140°~92°
	3轴	-87°~135°
	4轴	-360°~360°
	5轴	-125°~125°
	6轴	-360°~360°
最大速度	1轴	175°/S
	2轴	175°/S
	3轴	180°/S
	4轴	220°/S
	5轴	250°/S
	6轴	340°/S
容许力矩	4轴	240N.m
	5轴	240N.m
	6轴	135N.m
容许惯性力矩	4轴	27kg.m ²
	5轴	27kg.m ²
	6轴	11kg.m ²
重复定位精度	±0.05mm	
本体重量	560kg	
安装方式	正装、倒装、侧装	
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	结构紧凑、运行速度快、重复精度高、通用性强、易操作	
应用场合	搬运、码垛、打磨、激光焊	
适配电柜	G15A电柜	

安装接口图



运动范围图

