

# CRP-RH26-210-W

## 工业机器人点焊用途

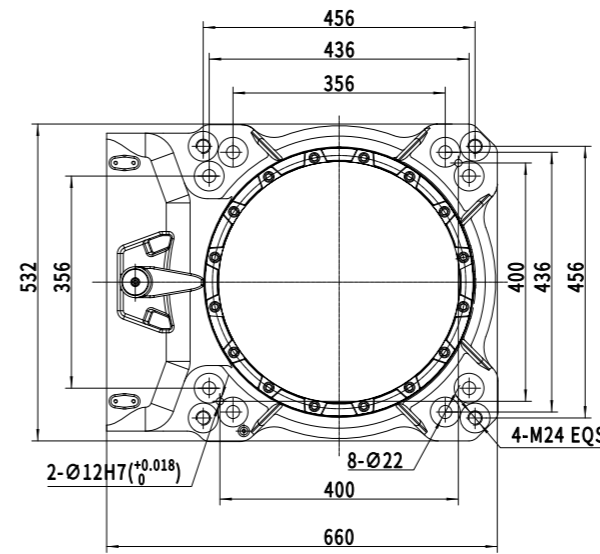


### 功能特点

- 臂展2.6米，刚性高，负载能力强，运行更平稳。
- 手臂采用中空结构与内置手腕电缆，减少外部干涉。
- 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。
- 本体提供中φ12mm双回路气管与φ19.5mm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，缩短节拍操作时间，优化伺服焊枪的枪轴操作顺序，大幅缩短周期时间。
- 机器人结构简洁，操作界面友好，易于维护保养，易操作。

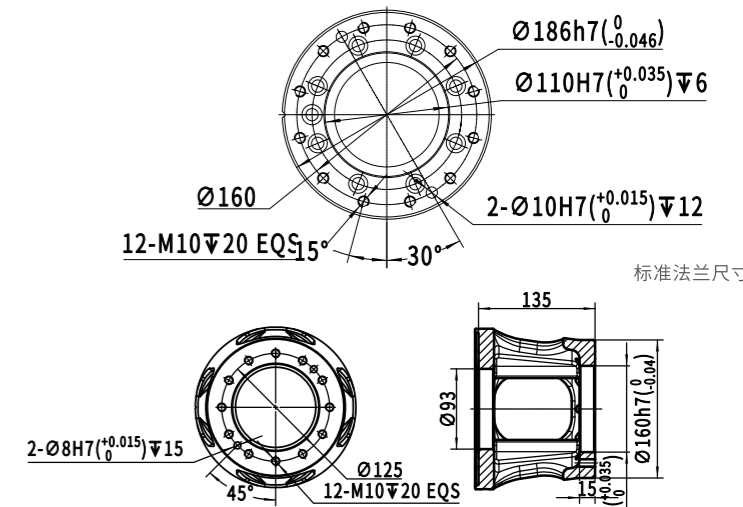
### 本体技术指标

| 型号     |                          | CRP-RH26-210-W               |
|--------|--------------------------|------------------------------|
| 手臂形式   | 垂直多关节                    |                              |
| 动作自由度  | 6轴                       |                              |
| 最大负载   | 210kg                    |                              |
| 最大覆盖范围 | 2606mm                   |                              |
| 运动范围   | J1                       | -180°~180°                   |
|        | J2                       | -76°~64°                     |
|        | J3                       | -74°~100°                    |
|        | J4                       | -200°~200°                   |
|        | J5                       | -125°~125°                   |
|        | J6                       | -360°~360°                   |
| 最大速度   | J1                       | 120°/s                       |
|        | J2                       | 90°/s                        |
|        | J3                       | 100°/s                       |
|        | J4                       | 140°/s                       |
|        | J5                       | 130°/s                       |
|        | J6                       | 220°/s                       |
| 容许力矩   | J4                       | 1370N.m                      |
|        | J5                       | 1370N.m                      |
|        | J6                       | 613N.m                       |
| 容许惯性力矩 | J4                       | 200kg.m <sup>2</sup>         |
|        | J5                       | 200kg.m <sup>2</sup>         |
|        | J6                       | 160kg.m <sup>2</sup>         |
| 重复定位精度 | ±0.06mm                  |                              |
| 本体重量   | 1270kg                   |                              |
| 安装方式   | 正装                       |                              |
| 噪音等级   | <80dB(A)                 |                              |
| 本体接口   | 预留IO                     | 26Pin                        |
|        | 预留气管                     | 2*φ12mm                      |
| 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                       |
|        | 安装环境                     | 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、高速度、高精度、高刚性、高扩展、易操作 |                              |
| 应用场合   | 搬运、点焊、切割、装配、打标、打磨        |                              |
| 标配电柜   | G15A电柜                   |                              |



底座安装尺寸

### 安装接口图



标准法兰尺寸 (255)

选装法兰尺寸 (343)

### 运动范围图

