

# CR80-2400

## 产品介绍
PRODUCT INTRODUCTION

机器人外形紧凑，轻量化，速度更快。J1轴中空过线，J2J3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。手臂设计紧凑，双密封结构，IP67防护等级，适合压铸等高防护要求的应用工况。

## 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%

**80kg**
最大负载

**2400mm**
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/压铸**
高速度、高重复定位精度
防护等级高
结构紧凑，高度灵活
手腕双密封结构

## 技术指标
TECHNICAL INDICATORS

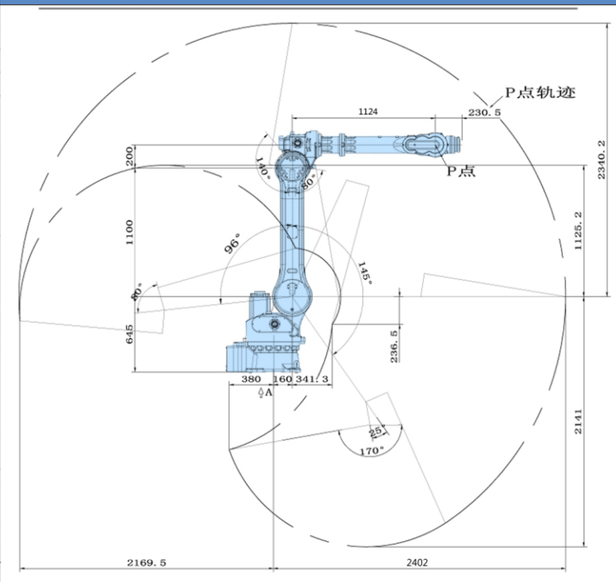
| 项目 Item | | 规格 Specifications |
|---|---|---|
| 机器人型号 Robot model | | CR80-2500 |
| 结构 Structure | | 关节型 Articulated construction |
| 关节数 Number of axes | | 6 |
| 驱动方式 Drive system | | AC伺服方式 AC servo system |
| 最大动作范围 Max. working range | J1 | ±180° |
| | J2 | +100 ~ - 135° |
| | J3 | +142 ~ - 70° |
| | J4 | ±200° |
| | J5 | +125 ~ - 125° |
| | J6 | ±360° |
| 最大速度 Axis Max. speed | J1 | 125°/s , 2.18rad/s |
| | J2 | 105°/s , 1.83rad/s |
| | J3 | 125°/s , 2.18rad/s |
| | J4 | 205°/s , 3.57rad/s |
| | J5 | 246°/s , 4.29rad/s |
| | J6 | 370°/s , 6.45rad/s |
| 最大负载 Maximum load | 手腕部※1 Wrist | 80kg |
| 手腕容许静负荷扭矩 Allowable static load torque for wrist | J4 | |
| | J5 | |
| | J6 | |
| 手腕容许最大惯性力矩※2 Allowable static load torque for wrist | J4 | |
| | J5 | |
| | J6 | |
| 最大工作半径 Max. reach | | 2400mm |
| 位置反复精度※3 Position repeatability | | ±0.08mm |
| 空气配管 (选配 ) Air piping(Option) | | |
| 噪音水平 Noise level | | 70dB(A) |
| 额定功率 Rate power | | 18.8kW |
| 额定电压 Rate voltage | | 三相AC380V Three-phase AC380V |
| 本体-柜体连接线长度 Length of cable between body and cabinet | | 7.5M |
| 设置方法 Installation | | 地面安装 Floor 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 ： 20～80% 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 | | IP54 |
| 本体质量 Robot mass | | 约598kg |

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

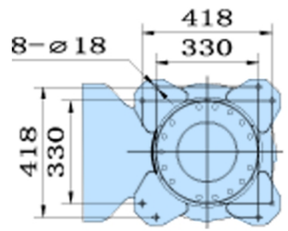
※1：安装场所因手腕负荷质量变化。
※2：手腕容许惯性力矩可能赢手腕的负荷条件而有差异，请注意。
※3：依据“JIS B 8432”。
※4：在海拔1000m以下使用。超过容许高度时，周围温度受到限制。
※5：有机溶液、酸类、碱类、氯类、汽油类切削液等，让密封材料劣化的液体不可使用。

※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




### 底座安装尺寸（A向）




### 末端法兰尺寸

