

# CR360-2700

## 产品介绍
PRODUCT INTRODUCTION

机器人4轴5轴6轴采用三同轴传动结构，使小臂结构更加紧凑，减少高速运动时的机械抖动。机器人采用一种两轴耦合的腕部结构，具有紧凑的手腕和高速的运动性能。机器人负载能力强，工作范围广，可适应于大负载的搬运工作和装配等应用。机器人的腕部满足IP65的要求。

## 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%

**360kg**
最大负载

**2655mm**
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

**装配**
防护等级高
手腕力矩大

## 技术指标
TECHNICAL INDICATORS

| 项目 Item | | 规格 Specifications |
|---|---|---|
| 机器人型号 Robot model | | CR360-2700 |
| 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 | ±185° |
| | J2 | +76 ~ -75° |
| | J3 | +90 ~ -133.7° |
| | J4 | ±360° |
| | J5 | +125 ~ -125° |
| | J6 | ±360° |
| 最大速度 Axis Max. speed | J1 | 110°/s , 2.14rad/s |
| | J2 | 105°/s , 2.0rad/s |
| | J3 | 100°/s , 1.95rad/s |
| | J4 | 110°/s , 3.12rad/s |
| | J5 | 110°/s , 3.0ad/s |
| | J6 | 180°/s , 3.82rad/s |
| 最大负载 Maximum load | 手腕部※1 Wrist | 360kg |
| 手腕容许静负荷扭矩 Allowable static load torque for wrist | J4 | 1960 N·m |
| | J5 | 1960 N·m |
| | J6 | 1050 N·m |
| 手腕容许最大惯性力矩※2 Allowable static load torque for wrist | J4 | 260kg·m² |
| | J5 | 260kg·m² |
| | J6 | 150kg·m² |
| 最大工作半径 Max. reach | | 2655mm |
| 位置反复精度※3 Position repeatability | | ±0.1 mm |
| 空气配管 (选配 ) Air piping(Option) | | |
| 噪音水平 Noise level | | 75dB(A) |
| 额定功率 Rate power | | 48.7kW |
| 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 | | 8.0M |
| 设置方法 Installation | | 地面安装 悬吊安装 Floor mounted Ceiling 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 ： 20～85% 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1500kg |

.[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












