

溱者（上海）智能科技有限公司

机器人技术参数

项目		CRB-4	CRB-7	CRB-12		
本体	规格	负载 (kg)	4	7	12	
		工作空间 (mm)	550	850	1300	
		自由度数	6	6	6	
		重复定位精度 (mm)	±0.03	±0.03	±0.04	
	运动特性	运动范围及速度	底座	±180°, ±180°/s	±180°, ±120°/s	±180°, ±150°/s
			肩部	±149°, ±180°/s	±180°, ±120°/s	±180°, ±150°/s
			肘部	±153°, ±180°/s	±160°, ±180°/s	±165°, ±120°/s
			手腕 1	±157°, ±180°/s	±180°, ±180°/s	±180°, ±180°/s
			手腕 2	±180°, ±180°/s	±180°, ±180°/s	±180°, ±180°/s
			手腕 3	±180°, ±180°/s	±180°, ±180°/s	±180°, ±180°/s
		TCP典型速度	≤2m/s	≤3m/s	≤4m/s	
	关节力矩传感器	量程、分辨率、控制精度	底座	110Nm, 0.08Nm, 1.5Nm	210Nm, 0.18Nm, 2Nm	450Nm, 0.33Nm, 4Nm
			肩部	110Nm, 0.08Nm, 1.5Nm	210Nm, 0.18Nm, 2Nm	450Nm, 0.33Nm, 4Nm
			肘部	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm	110Nm, 0.08Nm, 1.5Nm	210Nm, 0.18Nm, 2Nm
			手腕 1	50Nm, 0.04Nm, 1.2Nm	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm
			手腕 2	50Nm, 0.04Nm, 1.2Nm	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm
			手腕 3	50Nm, 0.04Nm, 1.2Nm	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm	70Nm, 0.05Nm, 1.3Nm
		防护等级	IP54	IP54	IP54	
	特性	工具 I/O	安装方向	任意	任意	任意
			数字输入	2	2	2
数字输出			2	2	2	
模拟输入			2	2	2	
I/O供电			500mA@24V	500mA@24V	500mA@24V	
使用温度			0-50°C	0-50°C	0-50°C	
	使用湿度	90%RH	90%RH	90%RH		
物理特性	材料	铝合金、塑料、钢、橡胶	铝合金、塑料、钢、橡胶	铝合金、塑料、钢、橡胶		
	机器人线缆长度	5m	5m	5m		
	自重	20kg	26kg	42kg		

控制箱	特性	防护等级	IP54
		环境温度	0-50°C
		外形尺寸 (mm)	471x231x498
		重量	16kg
	IO 口	数字输入	16
		数字输出	20
		模拟输入	2
		模拟输出	2
		通讯方式	标准: USB, TCP/IP,
		IO 供电	2A@24V

示教器	特性	防护等级	IP30
		环境温度	0-50°C
		重量	1.5kg
		线长	5m