

# "狐快的"中国机器人



## 产品特点

- 极大的简化机械结构设计,可靠性更高,性能更稳定,产品一 致性更好,大幅提升机器人的整体性能;
- 完善的密封设计, 其局部(J4~J6轴)防护等级可达IP65, 机 器人对工作环境的适应能力更强;
- 更高速度(单轴最大提升54%),更高精度,提高生产效率,降 低生产成本;
- 运动半径和负载可以根据客户需求调整,在一定程度上实现机 器人订制,满足不同的市场需求。

#### 应用领域

搬运、焊接、机床上下料等

## 我们的服务

广州数控以"精益求精,让用户满意"的服务精神为广大消 费者提供"专业、快捷、周到"的售前、售中、售后服务,让您 放心使用!

- 营销服务网络覆盖全国,国内办事处49个,国外19个;
- 售后技术支持近250人;
- 24小时售后人员到位率99%, 48小时内99.5%。

#### 广州数控设备有限公司 GSK CNC EQUIPMENT CO., LTD.

地址:广州市萝岗区观达路22号 邮编: 510530

电话: 020-82221187、81764343(机器人销售) 81992188(公司总机)

传真: 020-82222895 网址: www.gsk.com.cn

邮箱: gskrobot@gsk.com.cn





广州数控微信服务号 广州数控微信订阅号

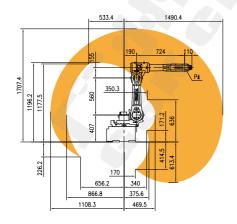
# 规格参数

<u></u> 퓇믁		RB08A3-1490	RB08A3-1700	RB08A3-1840	末端法兰连接尺寸
		8 kg	8 kg	6 kg	
最大运动半径		1490 mm	1700 mm	1840 mm	4—M6幂8時
		1430 111111	6轴	10 10 111111	
		± 0.05 mm			45.
J1*3		±170°, ±2.97 rad			
运动范围 <sup>"2</sup>	J2*3	$+120^{\circ} \sim -85^{\circ}$ , $+2.09  \text{rad} \sim -1.48  \text{rad}$			ø40.5
	J3	+83° ~ -150°, +1.45 rad ~ -2.62 rad			
	J4	± 180°, ± 3.14 rad			Ø6H7骤6
	J5	±135°, ±2.36 rad			. 12 .
	J6		±360°, ±6.28 rad		
最大运动速度	J1	200° /s, 3.49rad/s	180° /s, 3.14rad/s	160° /s, 2.79rad/s	
	J2	200° /s, 3.49rad/s	180° /s, 3.14rad/s	160° /s, 2.79rad/s	979 862 879
	J3	200° /s, 3.49rad/s	180° /s, 3.14rad/s	160° /s, 2.79rad/s	#17 HHH
	J4		400° /s, 6.98rad/s		<b> </b>
	J5	356° /s, 6.21rad/s			9
	J6	600° /s, 10.47rad/s			6
容许力矩	J4	14 N · m			底座安装尺寸
	J5	12 N · m			
	J6	7 N ⋅ m			300±0.25 263 125±0.1 2-ø12維勝孔配校
容许负载惯量	J4		<del>-</del> /1,		
	J5		0.19 kg · m²		[88]
	J6		0.065 kg · m <sup>2</sup>		221 221 221 330±0.25 350 160 350
安装方式			正装、斜装、倒挂、壁挂		1 2 4 7 7 7 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8
本体质量		185 kg	187 kg	180 kg	16040
容许力矩	温度		0~+45℃		125±0.1 4-ø18
	湿度	20~80%RH(无凝露)			350
	振动		4.9 m/s <sup>2</sup> 以下		

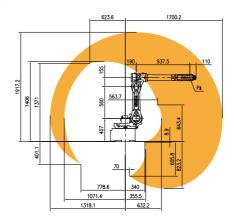
- 备注: 避免接触易燃、易爆、腐蚀性气体、液体;
  - 勿溅水、油、粉尘等;
  - 远离电器噪声源(等离子)。

- \*1: 遵从ISO 9283《工业机器人性能规范及其试验方法》的测量结果;
- \*2: 短距离移动时有可能达不到各轴的最大运动速度;
- \*3: 斜装和壁挂安装时, J1、J2轴的运动范围受到限制;

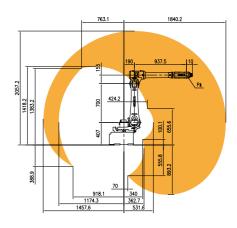
## 外形尺寸及运动范围 (单位: mm)



RB08A3-1490 运动范围



RB08A3-1700 运动范围



RB08A3-1840 运动范围