

CRP-RS08-20Z40 CRP-RS10-20Z40

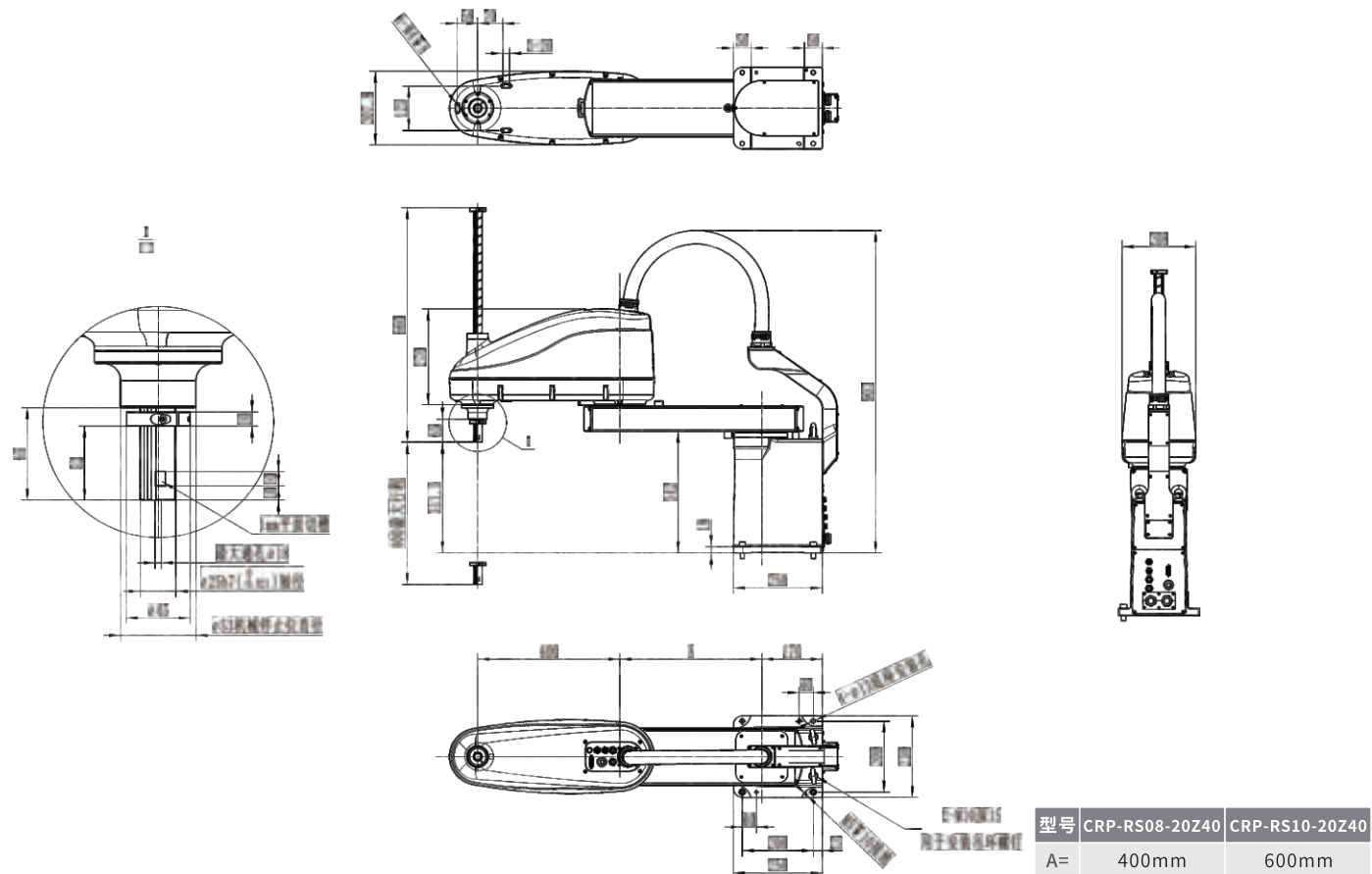
SCARA机器人



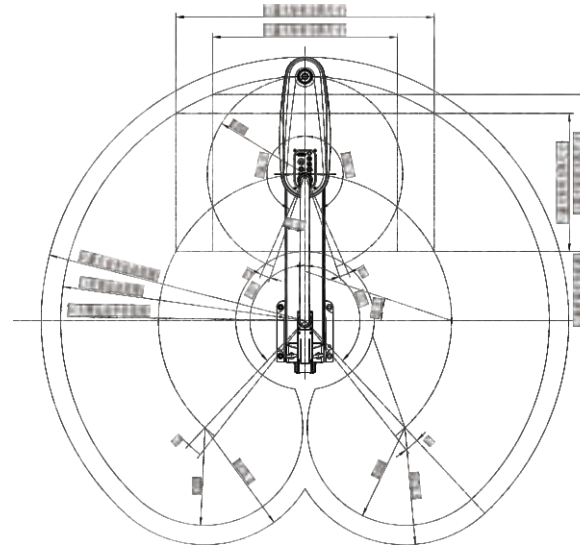
功能特点

- 独特的高刚性臂设计，运行速度快、传动精度高、噪声小
- 可提供800和1000毫米臂长规格，最高有效负载可达20kg，额定有效负载为10kg
- 配置独立于控制系统的安全急停板，采用安全继电器，对外提供双回路急停，确保急停的可靠性。
- 适配G3控制柜，提供23路自定义IO；支持串口，网口，USB等多种接口形式
- 本体电缆采用柔性机器人专用电缆。内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能，具有重力补偿、负载自适应、以及S-T功能，整机精度更高，冲击更小，典型工况节拍更快
- 本机主要运用在3C行业，生产线分拣上下料，搬运，码垛，焊锡，点胶，移印等轻工业自动化集成各领域

外形尺寸图



运动范围图



名称/型号	CRP-RS08-20Z40	CRP-RS10-20Z40
B最大安全运动范围	879mm	1080mm
C有效运动范围	800mm	1000mm
D大臂运动半径范围	400mm	600mm
E最大矩形方阵尺寸	692~730mm	754~1058mm
F大矩形方阵尺寸	548~557mm	643~565mm
G离底座安全距离	164mm	285mm

性能参数(本体技术指标)

型号		CRP-RS08-20Z40	CRP-RS10-20Z40
手臂形式		四轴水平关节	
安装方式		台面/侧壁安装	
本体重量		53.5KG	56KG
臂展		800mm	1000mm
标准循环时间节拍		0.49s	0.49s
负载	额定值	10kg	10kg
	最大值	20kg	20kg
重复定位精度	1~2关节	±0.02mm	±0.02mm
	3关节	±0.01mm	±0.01mm
	4关节	±0.01°	±0.01°
最大运动范围	1关节	±137°	±137°
	2关节	±156°	±156°
	3关节	400mm	400mm
	4关节	±360°	±360°
最大速度	1关节	9400mm/s	10700mm/s
	2关节	9400mm/s	10700mm/s
	3关节	1300mm/s	1300mm/s
	4关节	1400°/s	1400°/s
第3关节下压力		200N	200N
第4关节容许惯性力矩	额定值	0.05kg·m ²	0.05kg·m ²
	最大值	1kg·m ²	1kg·m ²
电机功率	1关节	750W	750W
	2关节	500W	500W
	3关节	400W	400W
	4关节	200W	200W
用户接口	电路	15Pin(DB接口)/千兆以太网端口	
	气路	2-φ6mm、2-φ8 耐压：0.59MPa	
安装环境	环境温度	标准型0~40°C	
	其他	机器人安装地范围必须远离：易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源	
原点复位		无需原点复位	
控制器适配		G6	
特点		结构紧凑小巧，运行速度快，重复精度高，通用性强，易操作	
应用场合		生产线搬运、分拣、上下料、码垛、焊锡、点胶、移印等应用场景	