

标准规格书

CF022N-A

创建A 2025年09月28日

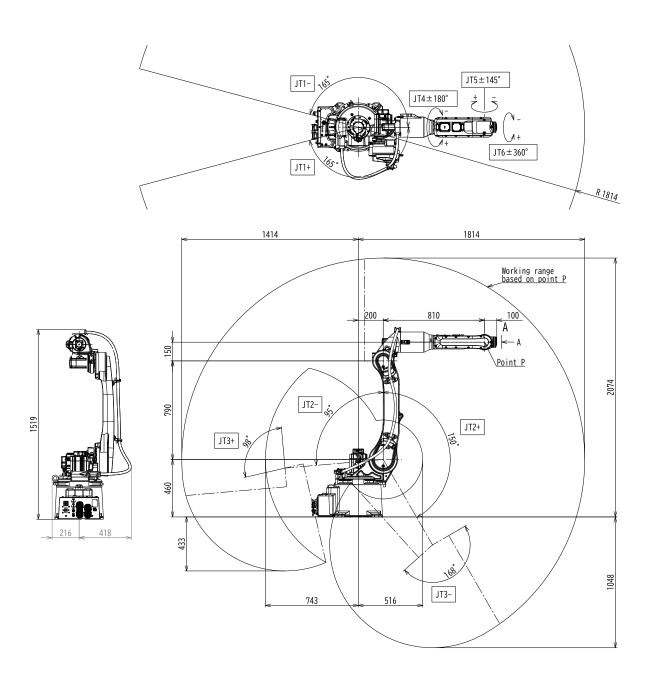
川崎机器人(昆山)有限公司

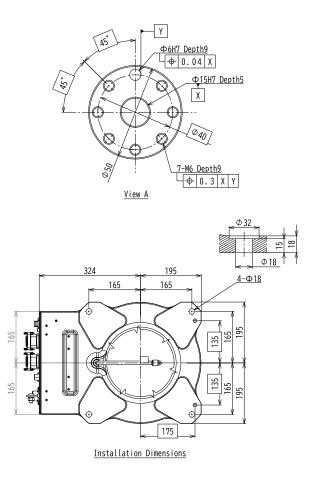
规格书编号: 90151C0001DCA

## 机器人规格

机器人规格				
1. 机械型号	CF022N-A	CF022N-A		
2. 手臂形式	垂直多关节型	垂直多关节型		
3. 自由度	6 軸			
4. 最大可搬运质量	22 kg			
5. 最大覆盖范围	1,814 mm			
6. 位置重复精度	±0.04 mm (手腕法兰面) 符合ISO9283			
7. 构成轴规格、	动作轴	动作范围	最大速度	
	手臂旋转 (JT1)	±165 °	210 °/s	
	手臂前后 (JT2)	+150 °95 °	210 °/s	
	手臂上下 (JT3)	+98 °168 °	210 °/s	
	手腕旋转 (JT4)	±180 °	420 °/s	
	手腕弯曲 (JT5)	±145 °	420 °/s	
	手腕扭转 (JT6)	±360 °	650 °/s	
8. 手腕轴允许负载				
	最大负	·载扭矩 负载惯性	:矩*	
	JT4 50	N·m 2.0 kg·	$\mathbf{m}^2$	
	JT5 50	N·m 2.0 kg·	m 2.0 kg·m <sup>2</sup>	
	JT6 33	33 N·m 1.0 kg·m²		
	注* 此表中的值表示将允许的最大扭矩施加到手腕各轴时 允许的负载惯性矩。 有关其他详细信息,请另行咨询公司。			
9. 质量	260 kg (不包括选配件)			
10. 安装方法	落地式			
11. 安装环境	环境温度: 0 - 45 ℃			
	相对湿度:	相对湿度: 35 - 85 % (无结露)		
12. 喷涂颜色	相当于孟塞尔 10GY9/1			
13. 防护等级	手腕部: IP67 相当			
14. 内置功能	空气配管 (Φ8×1根)			
15. 选购件	传感器线速	12回路		
	内置阀	双/ 单电磁阀 (总计1个电路以内)		
	安装基座	300 mmH / 600 mmH		
	底板	750 mm×750 mm		
	I/0基板			
	I/0基板防水盒			

关于保修零件,备用件,请另行商谈。





CF022N WORKING RANGE