

JAKA Zu® 12协作机器人

 自重: 41 kg

 负载: 12 kg

 工作半径: 1327 mm

 重复精度: ± 0.03 mm

产品亮点:

- 高载荷、大半径
- 高强度应用
- 高性价比

推荐市场:

金属加工、注塑加工、汽车装配、医药化工



SGS



无线互联
告别传统示教器



安全协作
内置力矩反馈检测



图形化编程
零基础操作使用



开放共融
兼容ROS操作系统



一体化关节
易拆卸、易转运

JAKA Zu[®] 12协作机器人技术参数

产品特性

| | |
|---------|----------------------------|
| 有效负载 | 12kg |
| 重量(含电缆) | 41kg |
| 工作半径 | 1327mm |
| 重复定位精度 | ±0.03mm |
| 自由度 | 6 |
| 编程 | 图形化编程、拖拽编程 |
| 示教器类型 | 移动终端(PAD/手机)APP |
| 协作操作 | 根据GB 11291.1-2011 进行协作操作 |
| 额定功率 | 500W |
| 温度范围 | 0-50°C |
| IP等级 | IP54 |
| 机器人安装 | 任意角度安装 |
| 工具I/O端口 | 2个数字输入 2个数字输出 1个模拟输入 |
| 工具I/O电源 | 24V |
| 底座直径 | 188mm |
| 材质 | 铝合金、PC |
| 工具I/O尺寸 | M6 |
| 连接电缆长度 | 6 m |

动作范围及速度 *

| 机械臂 | 工作范围 | 最大速度 |
|---------|-------------|--------|
| 关节1 | ±270° | 120°/s |
| 关节2 | -85°, +265° | 120°/s |
| 关节3 | ±175° | 120°/s |
| 关节4 | -85°, +265° | 180°/s |
| 关节5 | ±270° | 180°/s |
| 关节6 | ±270° | 180°/s |
| 工具端最大速度 | / | 3m/s |

* 在动作范围内运动时, 可能会由于末端工具或安装环境的原因导致干涉, 请用户结合实际情况确定动作范围。

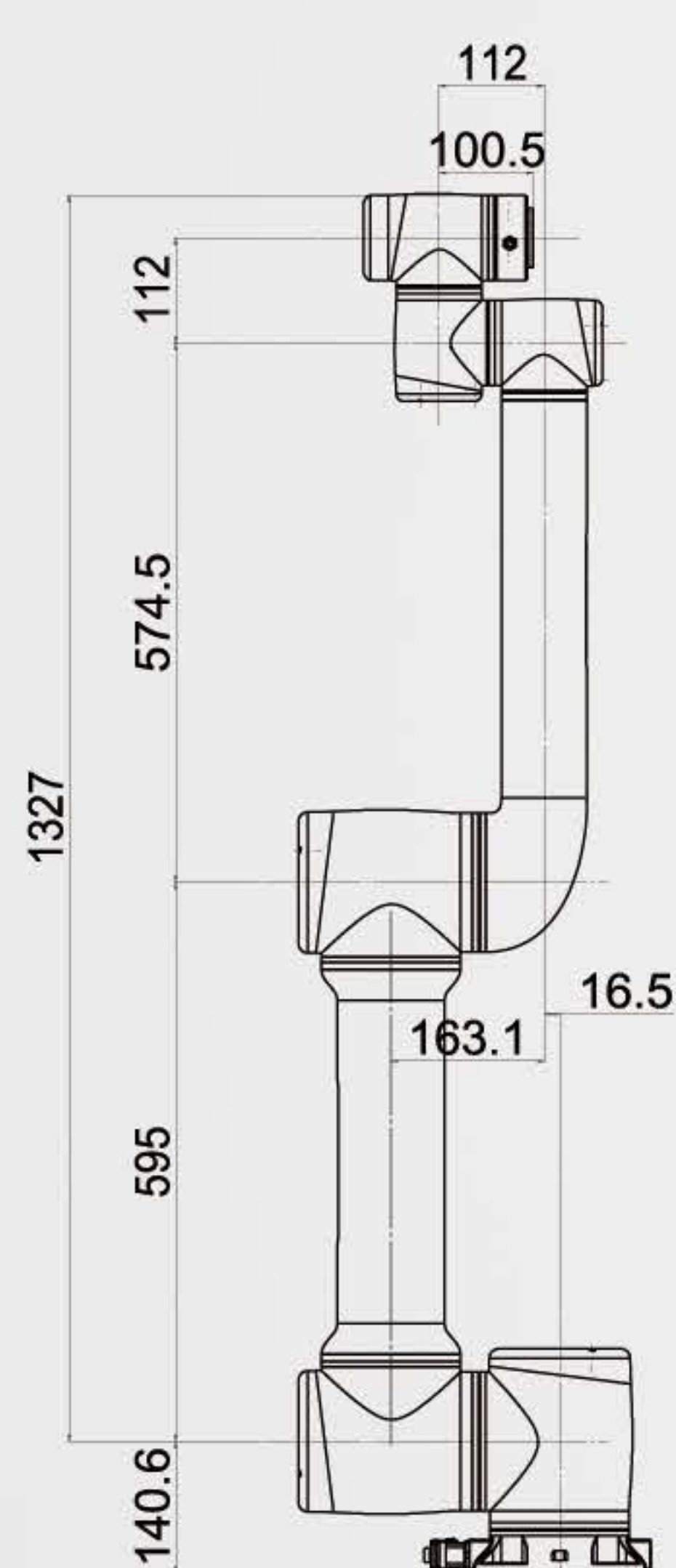


电控柜参数

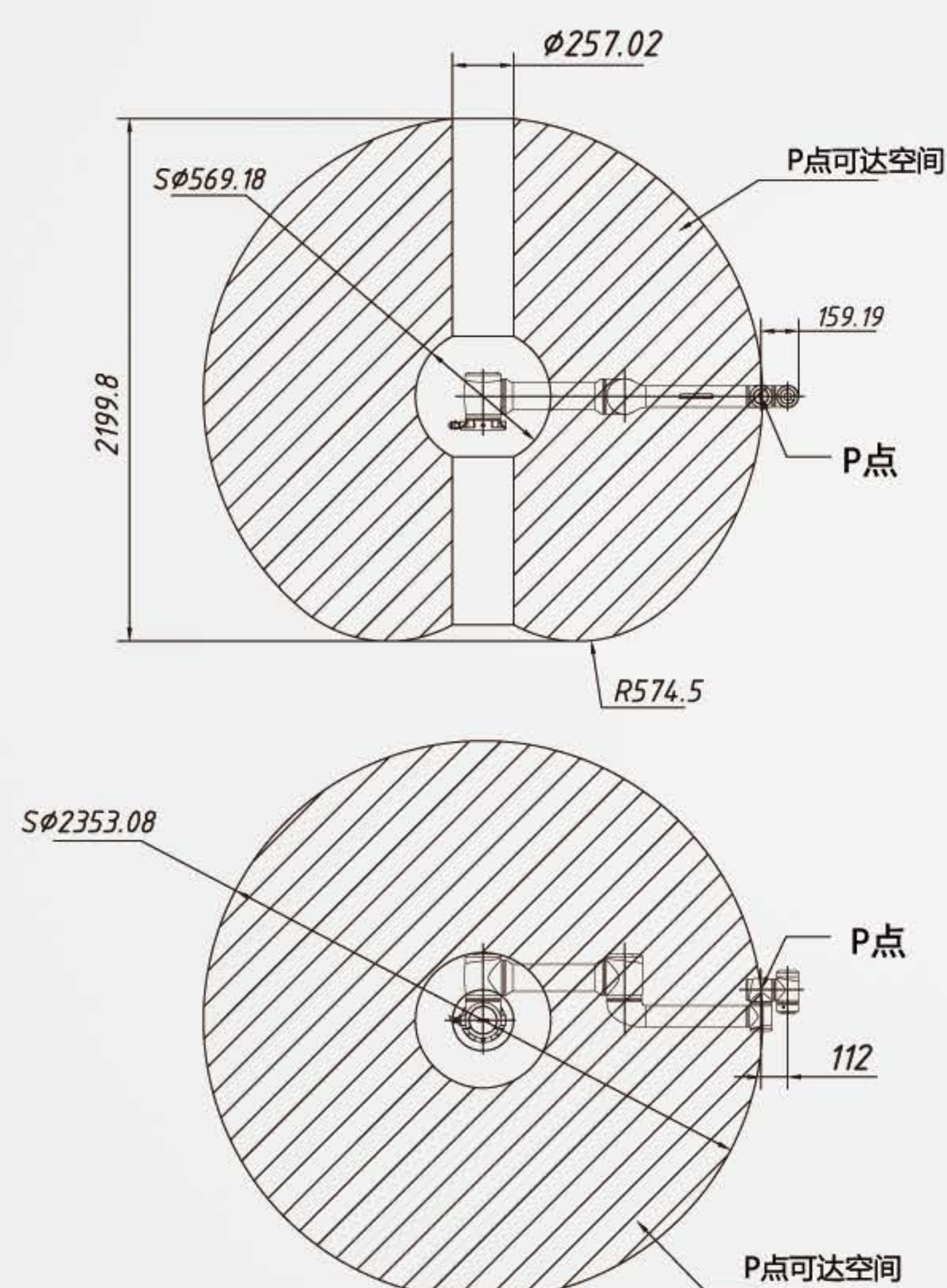
| | |
|----------|--------------------------------|
| IP等级 | IP44 |
| 电控柜I/O端口 | 16个数字输入/16个数字输出/2个模拟输入或输出 |
| 电控柜I/O电源 | 24V |
| 通信方式 | TCP/IP, Modbus TCP, Modbus RTU |
| 电源 | 100-240VAC, 50-60Hz |
| 电控柜尺寸 | 410×307×235 (mm) (W×H×D) |
| 重量 | 16kg |
| 材质 | 不锈钢合金 |



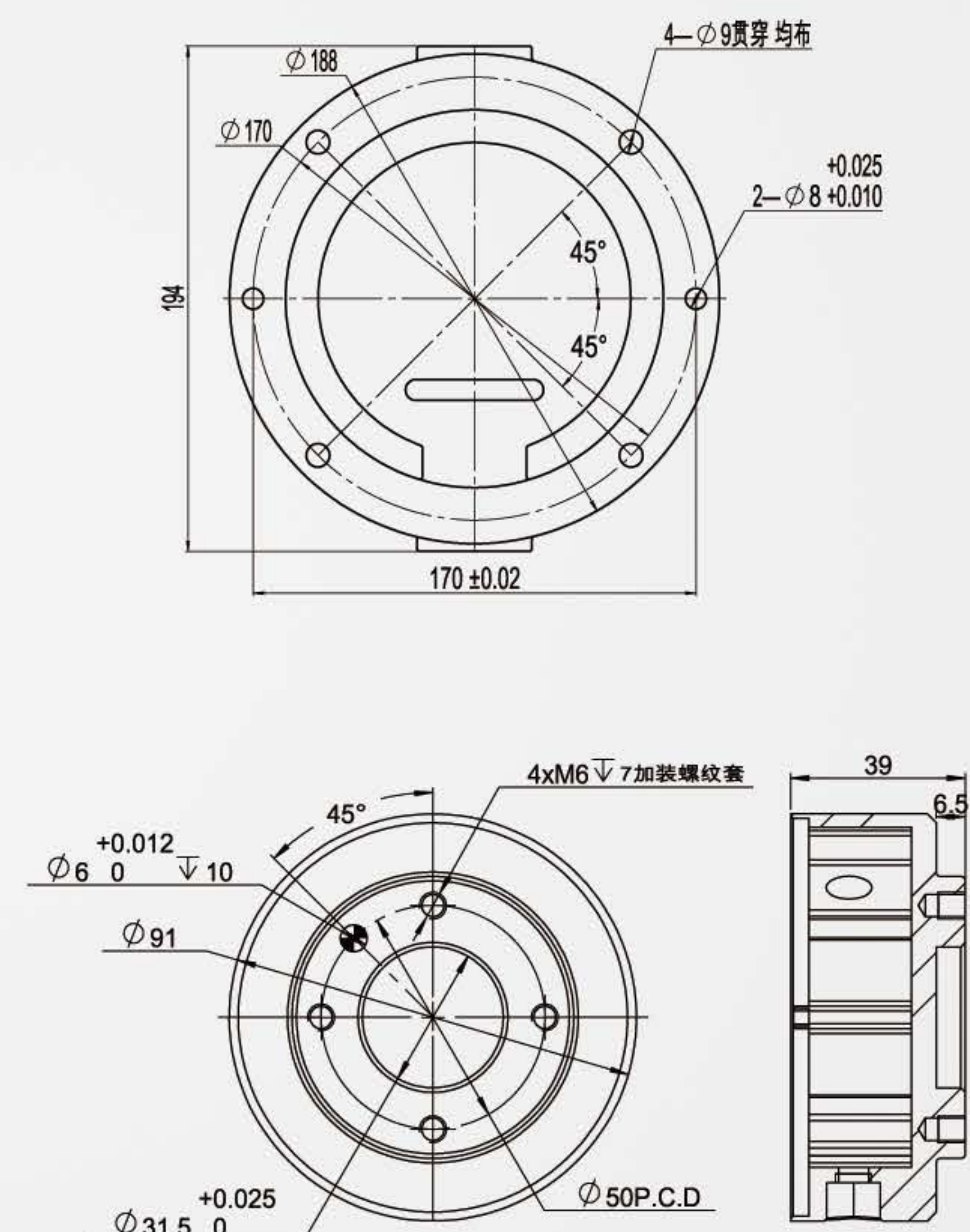
JAKA Zu 12尺寸图



JAKA Zu 12 外形尺寸图



JAKA Zu 12 P点可达空间正视(上)俯视(下)图



JAKA Zu 12 底座(上)与末端法兰(下)安装尺寸图

上海节卡机器人科技有限公司

地址: 上海市闵行区东川路555号紫竹科技园3号楼201

电话: 400-006-2665

邮箱: marketing@jaka.com

网址: www.jaka.com

