

拓斯达焊接机器人 拓星际K系列



拓星际R172ID-20-K

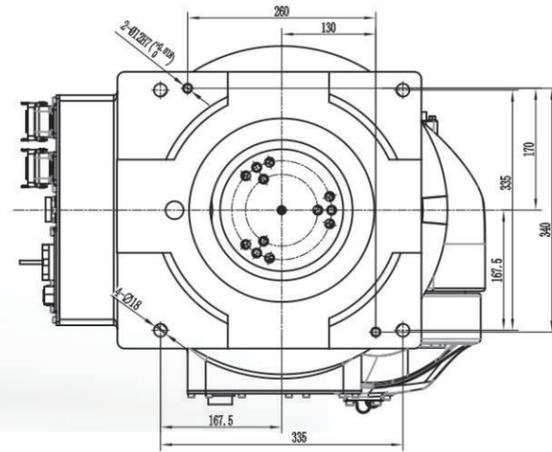
工业机器人 焊接用途



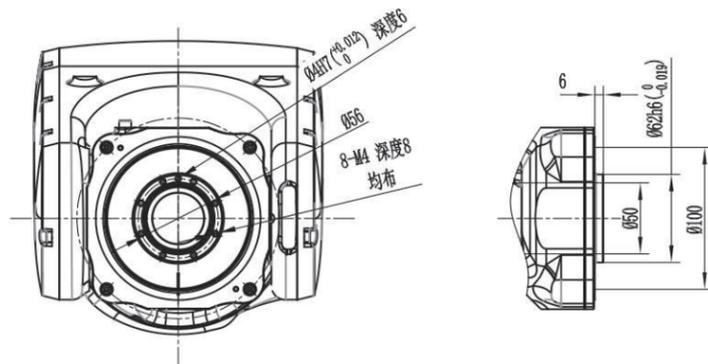
功能特点

- 臂展近1.8米。设计高度紧凑，可灵活选择地面安装或倒置安装。
- 工作空间大、运行速度快、重复定位精度高，适用于焊接、喷涂、上下料、搬运、分拣、装配等应用，适用范围广。
- 配置独立于控制系统的安全急停板，采用安全继电器回路，对外提供双回路急停，确保急停的可靠性。
- 本体电缆采用高柔机器人专用电缆。
- 内装三相变压器，380V和200V进行隔离，电源更稳定。内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能。
- 本体提供双回路气管，满足焊接、搬运的需求。
- 6轴的中孔内径为46mm，可满足水冷枪、波纹管枪的安装要求。
- 内置高柔焊接电缆。

安装接口图

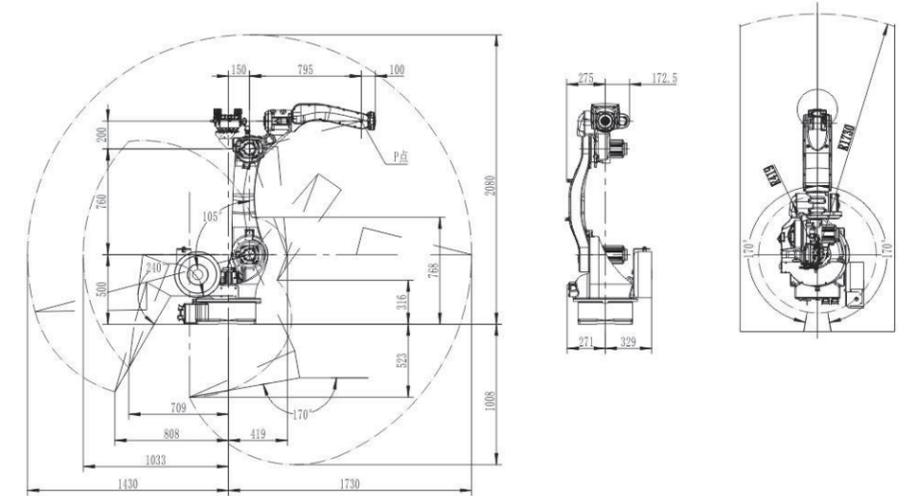


底座的安装尺寸



法兰的尺寸

工作范围图



本体技术指标

型号	拓星际R172ID-20-K	
手臂形式	垂直多关节	
动作自由度	6轴	
最大负载	20KG	
最大行程	1轴	正装/倒装 -167° - 167° 壁挂 -30° - 30°
	2轴	0° - 175°
	3轴	-80° - 150°
	4轴	-190° - 190°
	5轴	-105° - 130°
	6轴	-210° - 210°
最大速度	1轴	159°/S
	2轴	159°/S
	3轴	169°/S
	4轴	280°/S
	5轴	240°/S
	6轴	483°/S
容许力矩	4轴	48N.m
	5轴	48N.m
	6轴	28N.m
容许惯性力矩	4轴	1.8kg.m ²
	5轴	1.8kg.m ²
	6轴	0.8kg.m ²
重复定位精度	±0.08mm	
最大覆盖范围	1720mm	
本体重量	285KG	
安装方式	地面、顶装	
安装环境	环境温度	0~45°C
	相对湿度	20~80%(无结露)
	振动	0.5G以下
	其他	机器人安装地必须远离： 易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源
IP等级	本体IP54 腕部IP67	
特点	结构紧凑高速度高精度高扩展性易操作	
应用场合	焊接切割装配搬运打标打磨	

拓星际R192ID-10-K

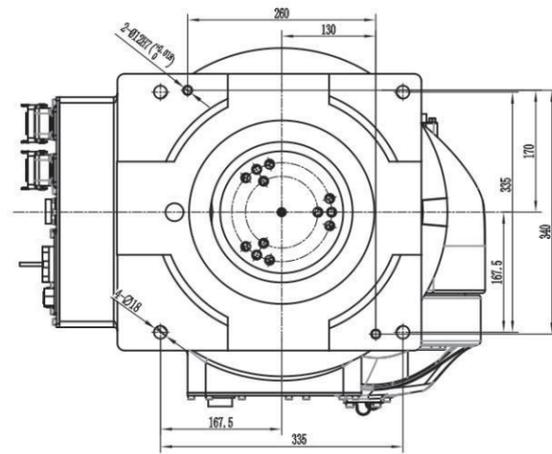
工业机器人 焊接用途



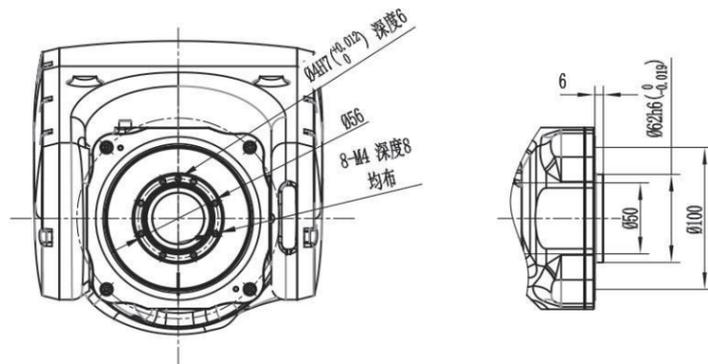
功能特点

- 臂展近2米。设计高度紧凑，可灵活选择地面安装或倒置安装。
- 工作空间大、运行速度快、重复定位精度高，适用于焊接、喷涂、上下料、搬运、分拣、装配等应用，适用范围广。
- 配置独立于控制系统的安全急停板，采用安全继电器回路，对外提供双回路急停，确保急停的可靠性。
- 本体电缆采用高柔机器人专用电缆。
- 内装三相变压器，380V和200V进行隔离，电源更稳定。内装三相滤波器，有效改善EMC和EMI性能。
- 本体提供双回路气管，满足焊接、搬运的需求。
- 6轴的中孔内径为46mm，可满足水冷枪、波纹管枪的安装要求。
- 内置高柔焊接电缆。

安装接口图

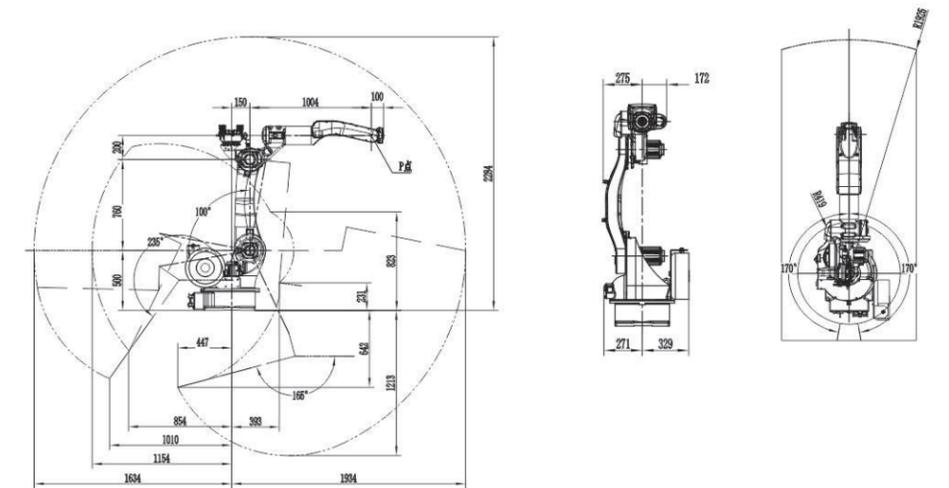


底座的安装尺寸



法兰的尺寸

工作范围图



本体技术指标

型号	拓星际R192ID-10-K	
手臂形式	垂直多关节	
动作自由度	6轴	
最大负载	10KG	
最大行程	1轴	正装/倒装 -167° - 167° 壁挂 -30° - 30°
	2轴	0° - 175°
	3轴	-80° - 150°
	4轴	-190° - 190°
	5轴	-105° - 130°
	6轴	-210° - 210°
最大速度	1轴	159°/S
	2轴	159°/S
	3轴	169°/S
	4轴	280°/S
	5轴	240°/S
	6轴	483°/S
容许力矩	4轴	24N.m
	5轴	24N.m
	6轴	14N.m
容许惯性力矩	4轴	1.4kg.m ²
	5轴	1.4kg.m ²
	6轴	0.5kg.m ²
重复定位精度	±0.08mm	
最大覆盖范围	1920mm	
本体重量	288KG	
安装方式	地面、顶装	
安装环境	环境温度	0~45°C
	相对湿度	20~80%(无结露)
	振动	0.5G以下
	其他	机器人安装地必须远离： 易燃或腐蚀性液体或气体电气干扰源
IP等级	本体IP54 腕部IP67	
特点	结构紧凑高速度高精度高扩展性易操作	
应用场合	焊接切割装配 搬运打标打磨	