

# LJ1463-12

- 本体内部采用高柔性机器人专用电缆。
- 可灵活选择作业，地面安装、侧装及倒装多种场景。
- 四轴五轴六轴为谐波高精度减速机，可适用于高精度焊接及取放市场，如激光焊接机器人、激光切割机器人、CNC精密加工等场景。

弧焊 激光焊 搬运  
上下料 分拣 喷涂

注1: 本次数据发布时间2024年2月, 如遇产品设计、规格、参数变更, 均以我司提供的最新数据为准, 恕不另行通知。

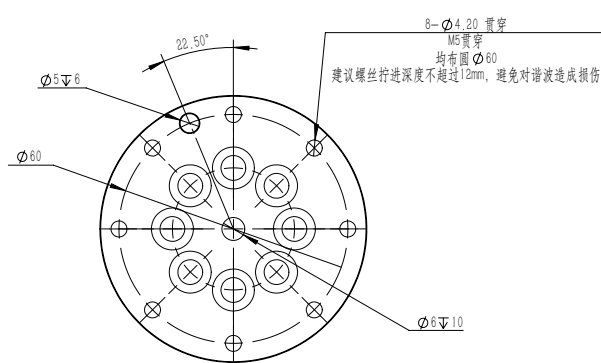
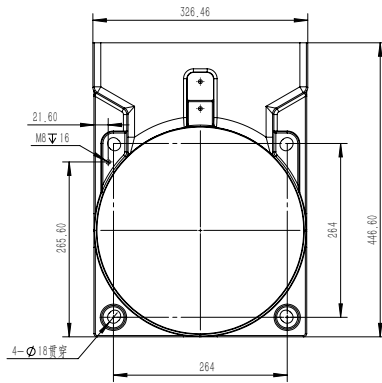


|        |           |                  |         |               |
|--------|-----------|------------------|---------|---------------|
| 型号     | LJ1463-12 |                  | 振动加速度   | 4.9m/s²       |
| 轴数     | 6轴        |                  | 等级噪声    | < 80dB（A）     |
| 最大运动半径 | 1463mm    |                  | 防护等级    | 本体IP54 手腕IP54 |
| 重复定位精度 | ±0.05mm   |                  | 本体重量    | 220kg         |
| 腕部负载   | 额定值       | 12kg             | 安装方式    | 倒装(定制)、正装、侧装  |
| 适用环境   | 运行环境温度    | 0~40℃            | 注意：需接地线 |               |
|        | 环境湿度      | 75%RH以下（短期90%RH） |         |               |

| 轴数       | J1轴    | J2轴        | J3轴        | J4轴       | J5轴       | J6轴       |
|----------|--------|------------|------------|-----------|-----------|-----------|
| 运动速度     | 148°/s | 148°/s     | 247°/s     | 385°/s    | 444°/s    | 790°/s    |
| 运动范围     | ±170°  | -90°~+140° | -135°~+85° | ±180°     | ±130°     | ±350°     |
| 腕部允许扭矩   | /      | /          | /          | 28N·m     | 28N·m     | 28N·m     |
| 腕部允许最大惯量 | /      | /          | /          | 0.24kg·m² | 0.24kg·m² | 0.19kg·m² |

## (单位: mm)

### 末端焊枪法兰尺寸



## (单位: mm)

