

备件图 KR 4 R600 , 示意图

项号	货号	名称	组件	工作指南
1	0000-362-420	 武永康 13913235524 (微信同号)	小臂 机器人腕部 轴 A4- A6 的电缆套件	
2	0000-362-245		齿形皮带 A3 齿形皮带 A5	① 更换 A3 的同步带 更换 A5 的同步带
3	0000-362-203		轴 A1 的电机 轴 A2 的电机	
4	0000-362-207		轴 A3 的电机	
5	0000-362-209		轴 A4 的电机 轴 A6 的电机	
6	0000-362-224		轴 A5 的电机	
7	0000-362-232		轴 A1 的减速器 轴 A2 的减速器	
8	0000-362-239		轴 A3 的减速器	
9	0000-363-189		轴 A1- A3 的电缆套件	
	0000-363-145			
10	0000-363-190		轴 A4- A6 的电缆套件	
11	0000-362-243		RDC	
12	0000-362-242		EDS	
13	0000-362-244			
	0000-362-408			
14	0000-200-304	微型测量筒 (无粘结剂)	测量筒	
15	0000-287-987	电缆润滑脂 Optitemp RB2 (0.4kg)	线缆防腐油脂	
16	0000-378-751		润滑脂	
	0000-271-296	润滑脂 Harmonic Drive 4B No. 2		
17	0000-269-159	滚动轴承润滑脂 PETAMO GHY 133 N (0.4kg)	滚动轴承润滑脂	

Export to Excel 

保养信息

齿形带张力

电机的齿形带张力	
A2	-
A3	134 ± 5 Hz
A4	-
A5	184 ± 5 Hz
A6	-

技术数据

基本数据



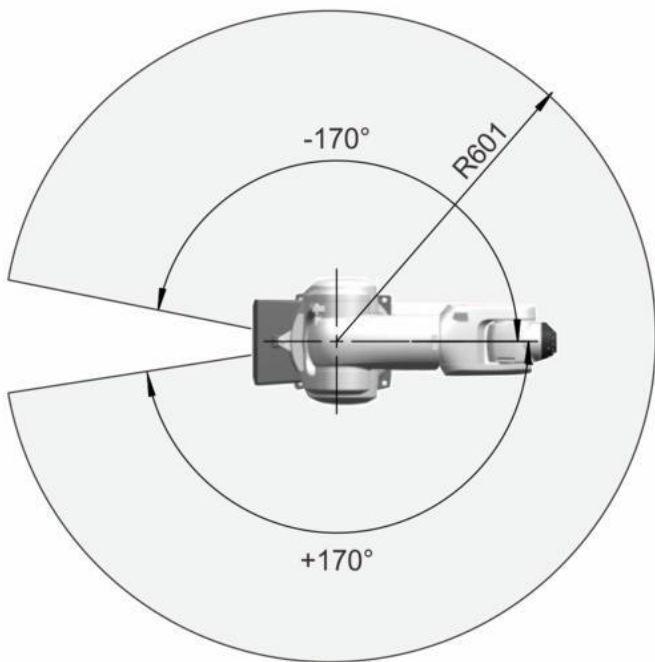
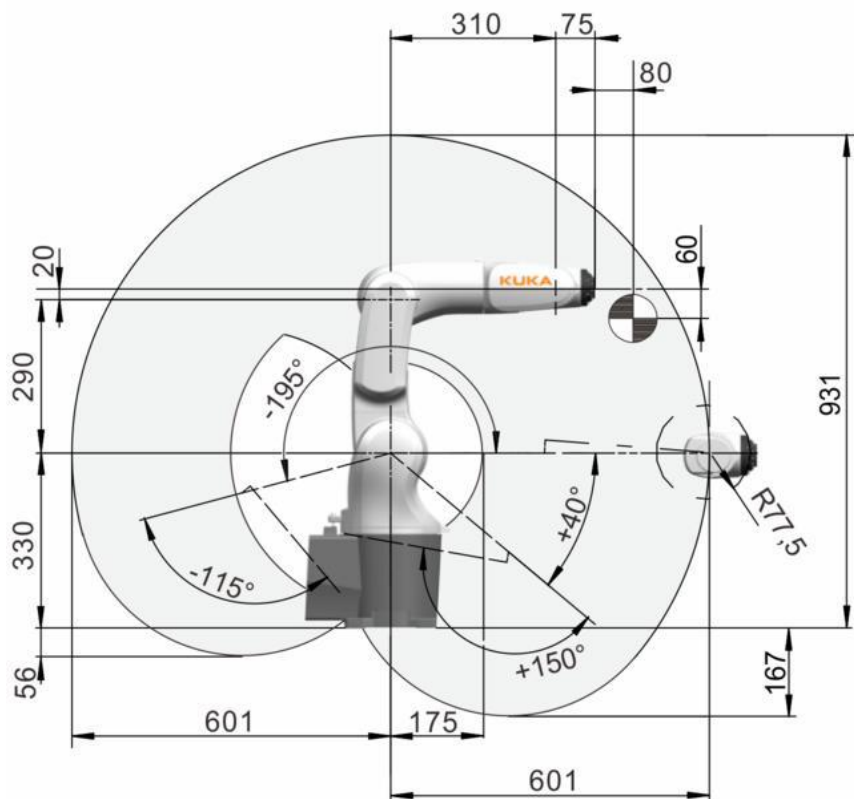
武永康
13913235524
(微信同号)

	KR 4 R600
轴数	6
可控制的轴数	6
工作空间体积	0.84 m ³
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.015 mm
重量	约 27 kg
额定负载	3 kg
最大负载	4.63 kg
最大臂展	601 mm
防护等级 (IEC 60529)	IP40
机器人手腕防护等级 (IEC 60529)	IP40
噪声等级	< 68 dB (A)
安装位置	地面; 天花板; 墙壁; 任意角度
占地面积	179 mm x 179 mm
运动系统安装面布孔图	S150
允许倾角	-
标准色	底座: 灰铝色 (RAL 9007); 活动部件: 信号白色 (RAL 9003)
控制器	KR C5 micro
TrafoName	KR C5: KR4R600

环境条件

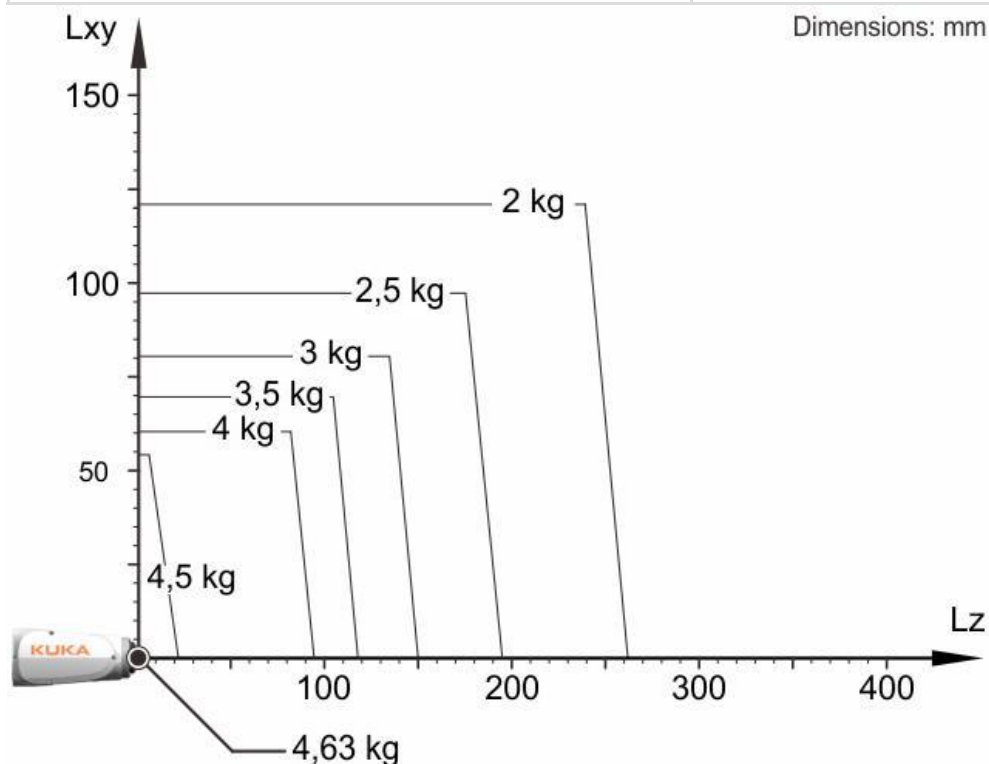
湿度等级 (EN 60204)	-
环境条件分类 (EN 60721-3-3)	3K22
洁净室等级 (ISO 14644-1)	-
环境温度	
运行时	0 °C 至 55 °C (273 K 至 328 K)
仓储和运输时	-40 °C 至 60 °C (233 K 至 333 K)

运动范围	
A1	$\pm 170^\circ$
A2	$-195^\circ / 40^\circ$
A3	$-115^\circ / 150^\circ$
A4	$\pm 185^\circ$
A5	$\pm 120^\circ$
A6	$\pm 350^\circ$
额定负载时的速度	
A1	336 °/s
A2	336 °/s
A3	488 °/s
A4	600 °/s
A5	529 °/s
A6	800 °/s



KR 4 R600 , 工作空间, 总视图

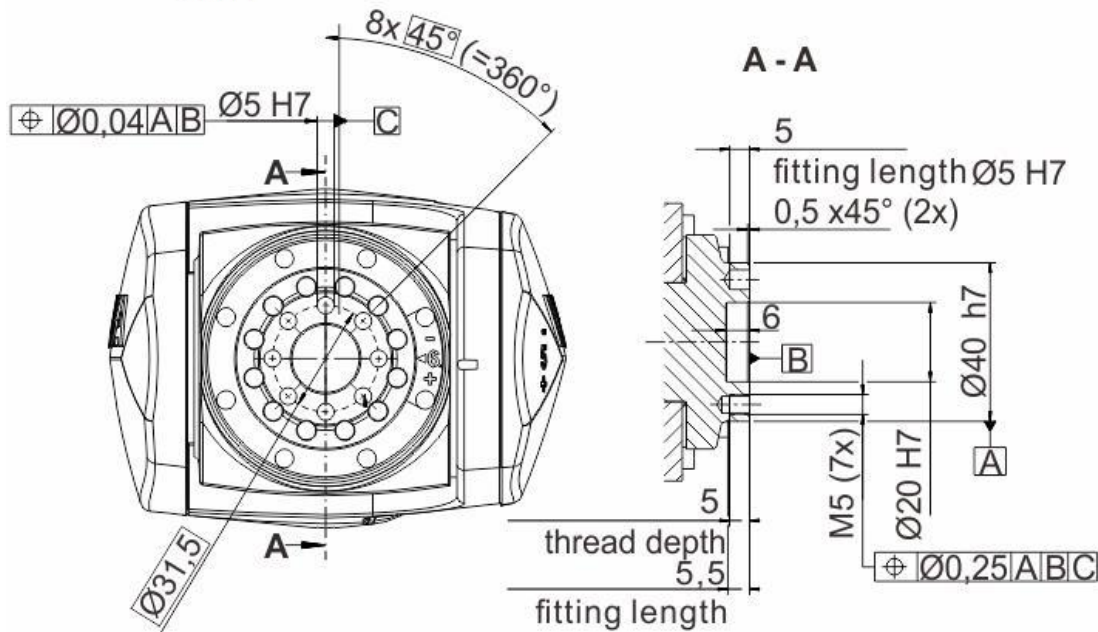
额定负载	3 kg
最大负载	4.63 kg
底座的额定附加负载	0 kg
底座的最大附加负载	0 kg
转盘的额定附加负载	0 kg
转盘的最大附加负载	0 kg
大臂的额定附加负载	0 kg
大臂的最大附加负载	0 kg
小臂的额定附加负载	0 kg
小臂的最大附加负载	1 kg



负载图

连接法兰

机器人机械手类型	IW4
连接法兰标准	以图示为准



连接法兰

地基负载，KR 4 R600

根据负载（如工具）、附加负载和自身质量（重量）不同，机器人的运动会产生作用力与力矩，这些会传递给地基。

所给出的数值基于额定负载，不包含安全系数。实际的作用力和力矩取决于移动轨迹及负载的质量、重心和质量惯性矩。务必将负载数据输入到机器人控制器中。机器人控制器在轨迹规划时将负载考虑在内。

地基负载中未考虑 A1（转盘）和 A2（大臂）上的附加负载。这些必须在垂直作用力 (F_v) 中予以考虑。

地基必须能够持续承受在正常运行时产生的作用力和力矩。

在机器人使用寿命期间极少出现紧急停止值（紧急情况）。出现的频率由系统的配置得出。

警告 地基不够坚固会导致生命危险

地基设计错误可能造成开裂并失去作用。有可能造成人员死亡、重伤或财产损失。

- 针对具体情况计算地基负载。
- 使用规定的安装材料。

地面安装的地基负载	
F(v normal)	440 N
F(v max)	707 N
F(h normal)	297 N
F(h max)	775 N
M(k normal)	219 Nm
M(k max)	566 Nm
M(r normal)	73 Nm
M(r max)	252 Nm
吊顶式安装的地基负载	
F(v normal)	703 N
F(v max)	732 N
F(h normal)	298 N
F(h max)	775 N
M(k normal)	200 Nm
M(k max)	551 Nm
M(r normal)	104 Nm
M(r max)	260 Nm
壁挂式安装的地基负载	
F(v normal)	272 N
F(v max)	511 N
F(h normal)	568 N
F(h max)	927 N
M(k normal)	262 Nm
M(k max)	629 Nm
M(r normal)	106 Nm
M(r max)	283 Nm

垂直力 F(v)、水平力 F(h)、倾斜力矩 M(k)、轴 1 的扭矩 M(r)



武永康
13913235524
(微信同号)