

若流出的量少于所给油量的 70 %，则用测定的排出油量的油冲洗减速机，然后再加注相当于放出油量的油。若流出的油量少于规定油量的 50%（例如侧装时），则冲洗操作必须重复两次。在冲洗过程中，以点动速度在整个轴范围内移动轴。

表中给出的油量对应于首次注入减速机的油量。

油品种	
A1	Optigear ALR 320
A2	Optigear ALR 320
A3	Optigear ALR 320
A4	Optigear Synt.ALR 150
A5	Optigear Synt.ALR 150
A6	Optigear Synt.ALR 150
齿轮箱油重新加油量	
A1	5.66 l
A2	2.49 l
A3	1.00 l
A4	0.32 l
A5	0.14 l
A6	0.23 l

## 技术数据



武永康  
13913235524  
(微信同号)

# 基本数据



武永康  
13913235524  
(微信同号)

	<b>KR 20 R3100</b>
轴数	6
可控制的轴数	6
工作空间体积	117.9 m <sup>3</sup>
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.05 mm
重量	约 549 kg
额定负载	20 kg
最大负载	23.6 kg
最大臂展	3101 mm
防护等级 (IEC 60529)	IP65
机器人手腕防护等级 (IEC 60529)	IP65
噪声等级	< 69 dB (A)
安装位置	地面; 天花板; 墙壁; 任意角度
占地面积	603 mm x 480 mm
运动系统安装面布孔图	R300x400
允许倾角	-
标准色	底座: 黑色 (RAL 9005); 活动部件: KUKA Industrial Orange (RAL 2009)
控制器	KR C5 M6/M7; KR C4
TrafoName	KR C4: KR20R3100; KR C5: KR20R3100

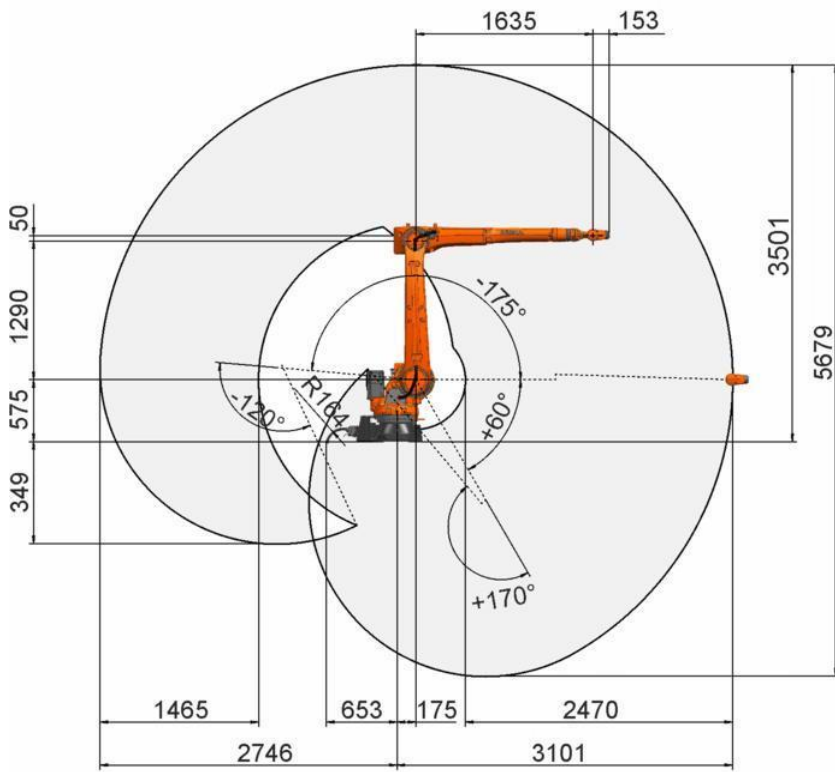
## 环境条件

湿度等级 (EN 60204)	-
环境条件分类 (EN 60721-3-3)	-
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	$\pm 185^\circ$
A2	$-175^\circ / 60^\circ$
A3	$-120^\circ / 170^\circ$
A4	$\pm 350^\circ$
A5	$\pm 130^\circ$
A6	$\pm 350^\circ$
额定负载时的速度	
A1	180 °/s
A2	165 °/s
A3	160 °/s
A4	360 °/s
A5	360 °/s
A6	630 °/s

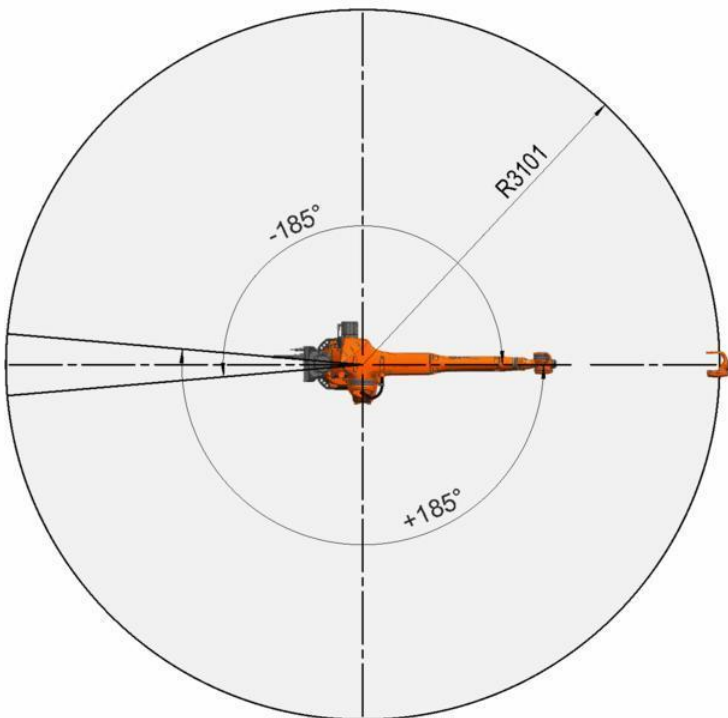
# 工作区域

Dimensions: mm



武永康  
13913235524  
(微信同号)

Dimension: mm



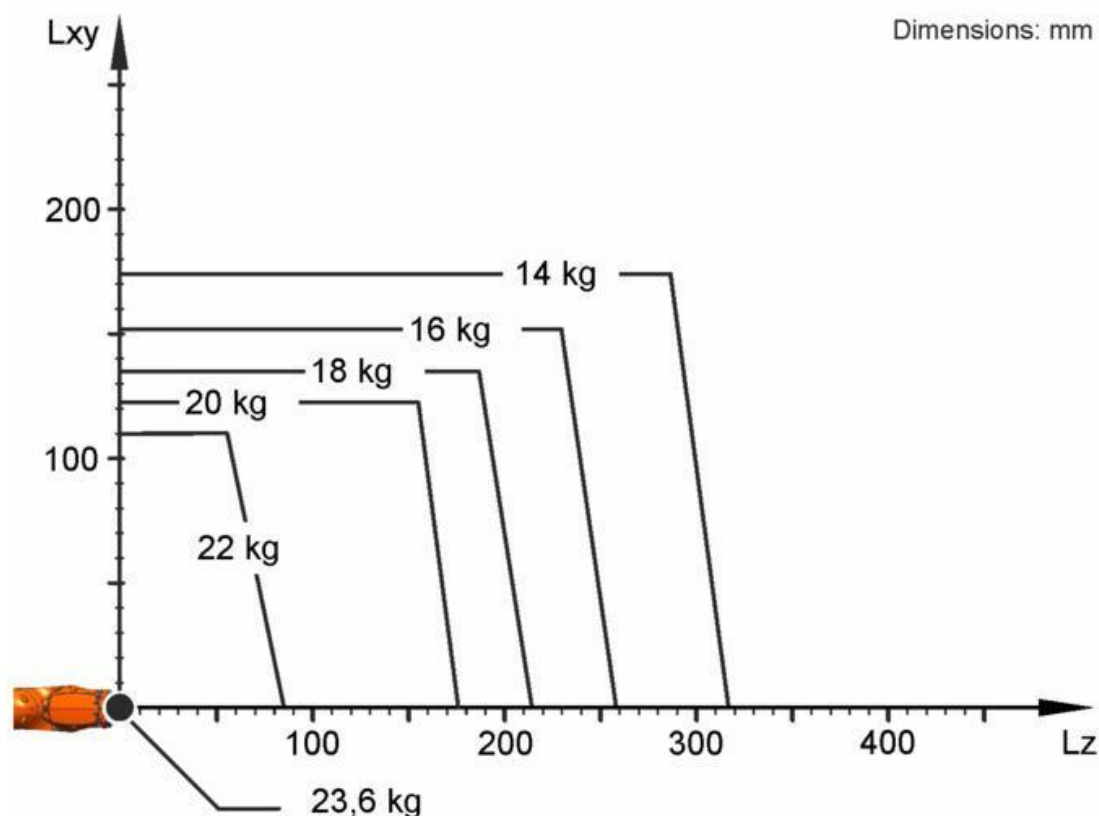
KR 20 R3100 工作区域, 整个

# 负载



武永康  
13913235524  
(微信同号)

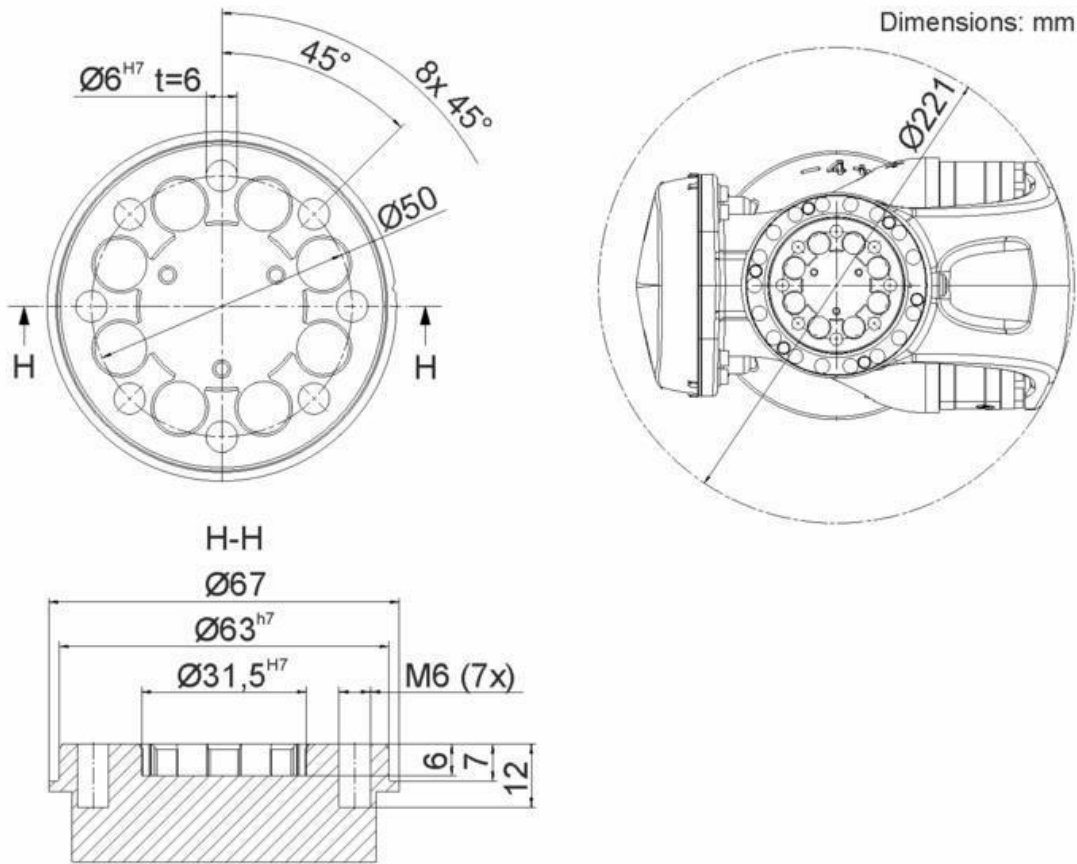
额定负载	20 kg
最大负载	23.6 kg
底座的额定附加负载	0 kg
底座的最大附加负载	0 kg
转盘的额定附加负载	0 kg
转盘的最大附加负载	50 kg
大臂的额定附加负载	0 kg
大臂的最大附加负载	30 kg
小臂的额定附加负载	20 kg
小臂的最大附加负载	30 kg



KR 20 R3100 负载能力图

## 连接法兰

机器人机械手类型	ZH16/22
连接法兰标准	以图示为准



KR IONTEC 标准机型安装法兰 D=50

## 地基负载，KR 20 R3100

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。