

| 油品种 | |
|-----------|-----------------------|
| A1 | Optigear Synt.ALR 150 |
| A2 | Optigear Synt.ALR 150 |
| A3 | Optigear Synt.ALR 150 |
| 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 | 6.50 l |
| A2 | 2.90 l |
| A3 | 1.80 l |
| A4 | 2.10 l |
| A5 | 1.10 l |
| A6 | 1.20 l |

平衡配重

| | |
|-----------------------|-----------|
| 气压 p0 | 156 bar |
| Öldruck p1 (Sollwert) | 176 bar |
| Öldruck p1 (min) | 169.3 bar |

油压 p1 以轴位置 A2 = -90° 和工件温度 20 °C (293 K) 为参照。

技术数据



武永康
13913235524
(微信同号)

基本数据

| | KR 210 R2700 prime |
|-----------------------|-------------------------------------|
| 轴数 | 6 |
| 可控制的轴数 | 6 |
| 工作空间体积 | 55 m ³ |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.06 mm |
| 重量 | 约 1111 kg |
| 额定负载 | 210 kg |
| 最大负载 | - |
| 最大臂展 | 2696 mm |
| 防护等级 (IEC 60529) | IP65 |
| 机器人手腕防护等级 (IEC 60529) | IP65 |
| 噪声等级 | < 75 dB (A) |
| 安装位置 | 地面 |
| 占地面积 | 830 mm x 830 mm |
| 运动系统安装面布孔图 | S934 |
| 允许倾角 | ± 5 ° |
| 标准色 | 底座：黑色 (RAL 9005); 活动部件：库卡橙色 2567 |
| 控制器 | KR C4 |
| TrafoName | KR C4: KR210R2700 PRIME C4 FLR |

环境条件

| | |
|-----------------------|--------------------------------|
| 湿度等级 (EN 60204) | - |
| 环境条件分类 (EN 60721-3-3) | 3K3 |
| 洁净室等级 (ISO 14644-1) | - |
| 环境温度 | |
| 运行时 | 10 °C 至 55 °C (283 K 至 328 K) |
| 仓储和运输时 | -40 °C 至 60 °C (233 K 至 333 K) |



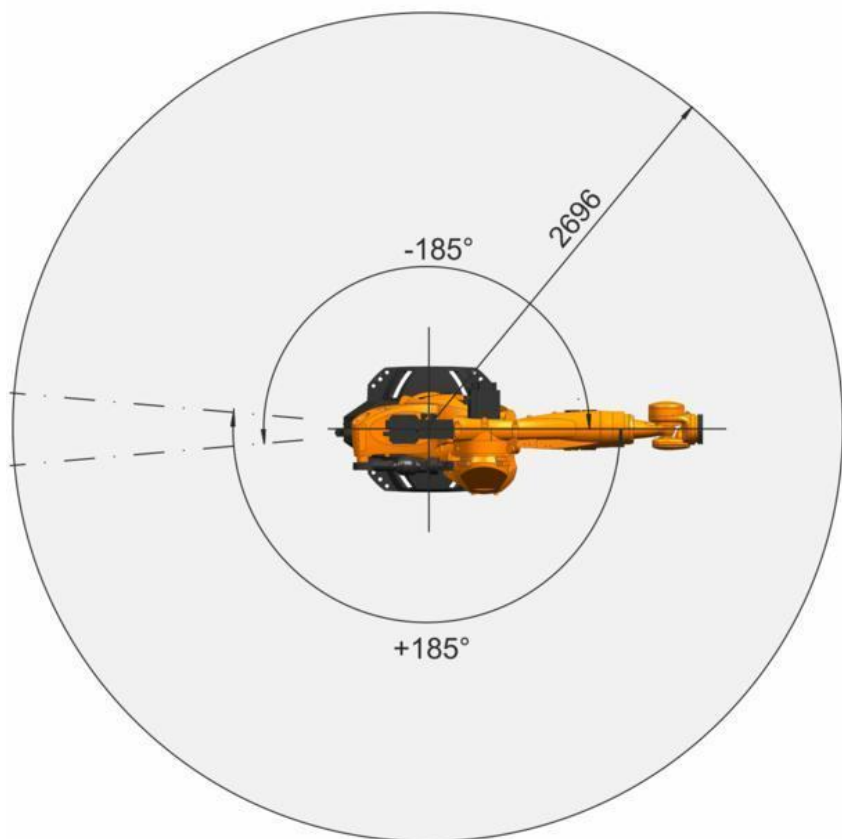
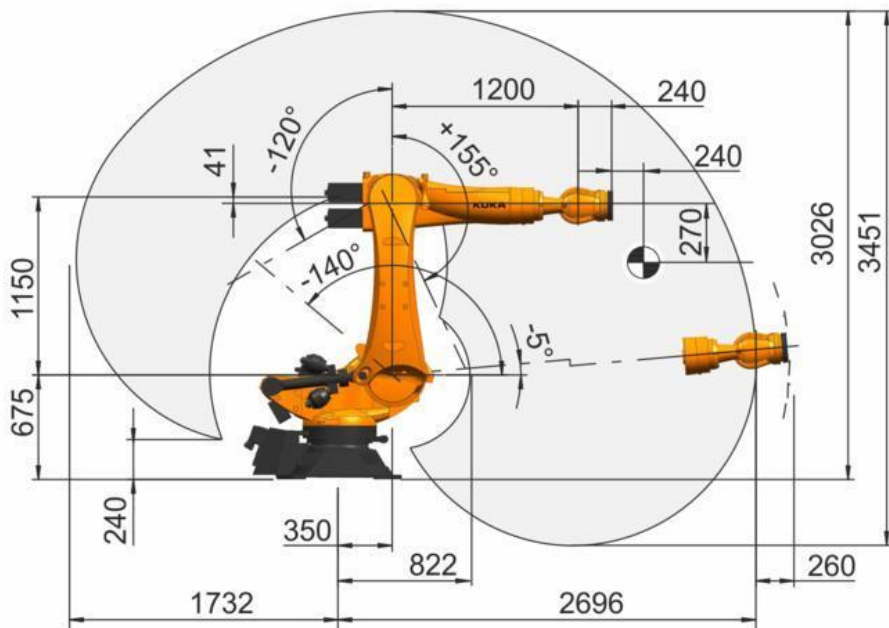
武永康
13913235524
(微信同号)

轴数据

| 运动范围 | |
|----------|--------------------------|
| A1 | $\pm 185^\circ$ |
| A2 | $-140^\circ / -5^\circ$ |
| A3 | $-120^\circ / 155^\circ$ |
| A4 | $\pm 350^\circ$ |
| A5 | $\pm 122.5^\circ$ |
| A6 | $\pm 350^\circ$ |
| 额定负载时的速度 | |
| A1 | 105 °/s |
| A2 | 107 °/s |
| A3 | 114 °/s |
| A4 | 136 °/s |
| A5 | 129 °/s |
| A6 | 206 °/s |



武永康
13913235524
(微信同号)

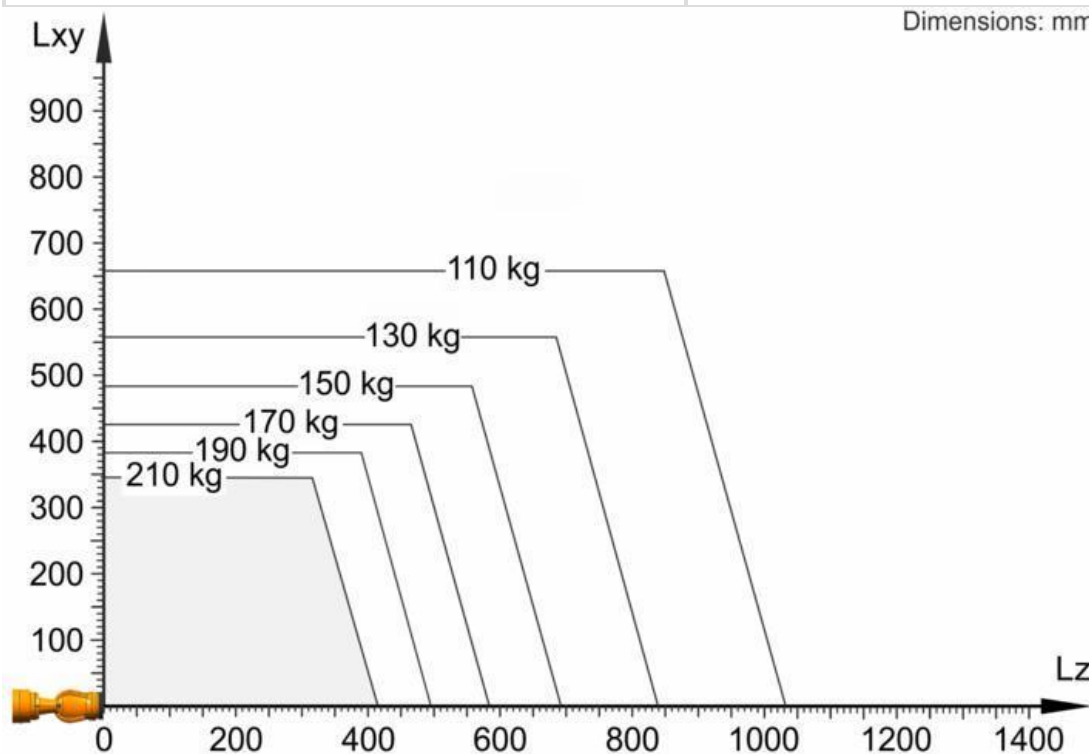


KR 210 R2700 prime 工作区域

负载

| | |
|----------------|----------------------|
| 额定负载 | 210 kg |
| 最大负载 | - |
| 法兰 Ix 额定质量转动惯量 | 105 kgm ² |
| 法兰 Iy 额定质量转动惯量 | 105 kgm ² |
| 法兰 Iz 额定质量转动惯量 | 105 kgm ² |
| 底座的额定附加负载 | 0 kg |
| 底座的最大附加负载 | - |
| 转盘的额定附加负载 | 0 kg |
| 转盘的最大附加负载 | 300 kg |
| 大臂的额定附加负载 | 0 kg |
| 大臂的最大附加负载 | 130 kg |
| 小臂的额定附加负载 | 50 kg |
| 小臂的最大附加负载 | 150 kg |
| 负载重心额定距离 | |
| Lxy | 270 mm |
| Lz | 240 mm |

Dimensions: mm



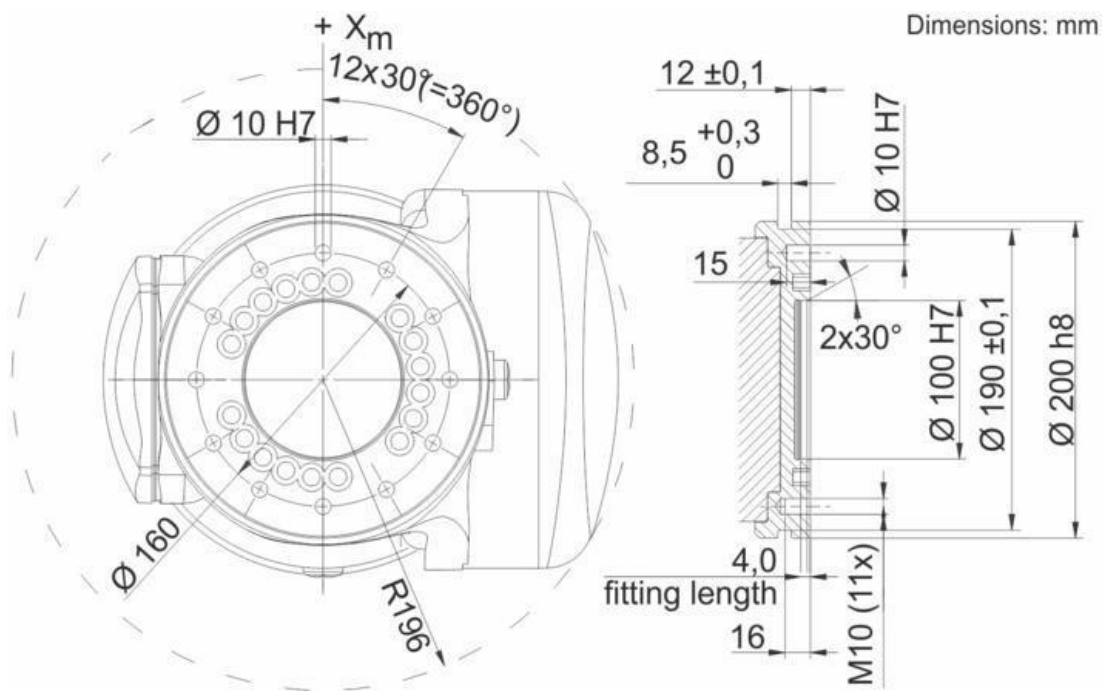
KR 210 R2700 prime 负载能力图

连接法兰

| | |
|----------|------------|
| 机器人机械手类型 | ZH 210/240 |
| 连接法兰标准 | 以图示为准 |



武永康
13913235524
(微信同号)



连接法兰 D=160

过程力

过程力是由外部影响引入机器人的规定力。原因是机器人执行的加工、挤压或类似操作。机器人可承受的过程力很大程度上取决于机器人位置、负载能力、作用方向和作用时间。出于这个原因，不可能为允许的过程力指定一个单一的极限值。

因此应为机器人的所有轴指定允许的过程力矩。这些值表示每个机器人轴可以持久承受作为外部力结果的哪些力矩。

不得超过以下负载力矩：

| | |
|-----------|---------|
| A1 | 4500 Nm |
| A2 | 5100 Nm |
| A3 | 5100 Nm |
| A4 | 1450 Nm |
| A5 | 1450 Nm |
| A6 | 850 Nm |

法兰负载



武永康
13913235524
(微信同号)

法兰负载

机器人的运动在连接法兰上会产生作用力与力矩，这些会传递给安装的负载（如工具）。

所给出的数值是指额定负载，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。

负载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）。出现频率取决于系统的配置。