

油品种	
A1	Optigear Synt.ALR 150
A2	Optigear Synt.ALR 150
A3	Optigear Synt.ALR 150
A4	-
A5	Optigear Synt.ALR 150
A6	Optigear Synt.ALR 150
齿轮箱油重新加油量	
A1	11.00 l
A2	10.00 l
A3	3.50 l
A4	-
A5	1.20 l
A6	1.20 l

平衡配重

气压 p0	100 bar
Öldruck p1 (Sollwert)	140 bar
Öldruck p1 (min)	-

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 300-2 PA
轴数	5
可控制的轴数	4
工作空间体积	73.5 m³
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.08 mm
重量	约 2150 kg
额定负载	300 kg
最大负载	-
最大臂展	3150 mm
防护等级 (IEC 60529)	IP65
机器人手腕防护等级 (IEC 60529)	IP65
噪声等级	< 72 dB (A)
安装位置	地面
占地面积	-
运动系统安装面布孔图	S960
允许倾角	-
标准色	底座： 黑色 (RAL 9005); 活动部件： KUKA Industrial Orange (RAL 2009); 平衡重量： 黑色 (RAL 9005)
控制器	KR C4
TrafoName	KR C4: KR300PA_2 S 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	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)



武永康
13913235524
(微信同号)

轴数据

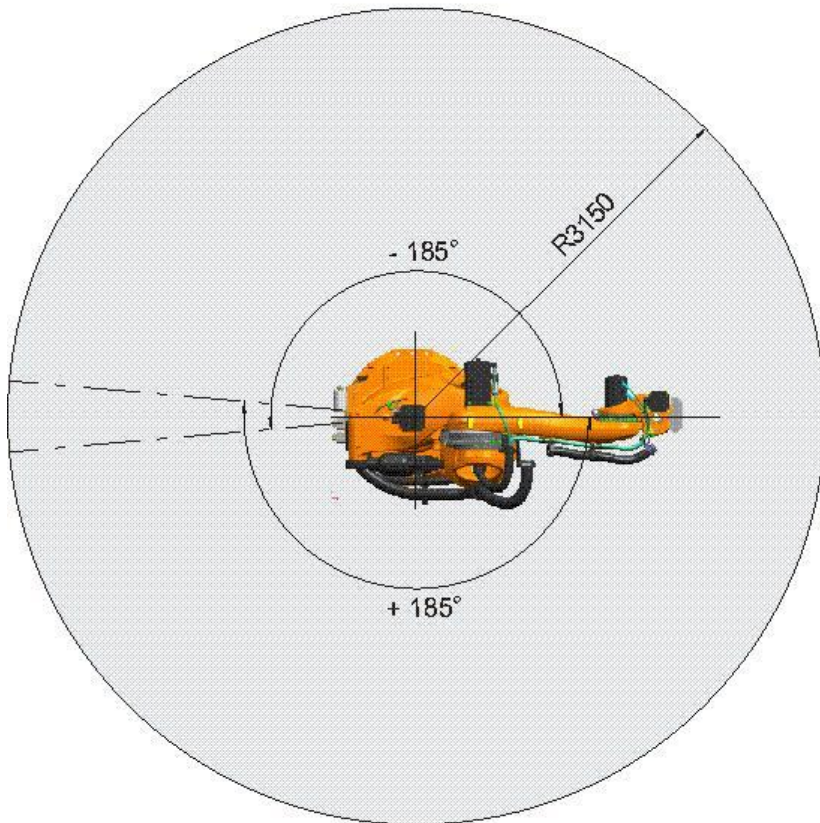
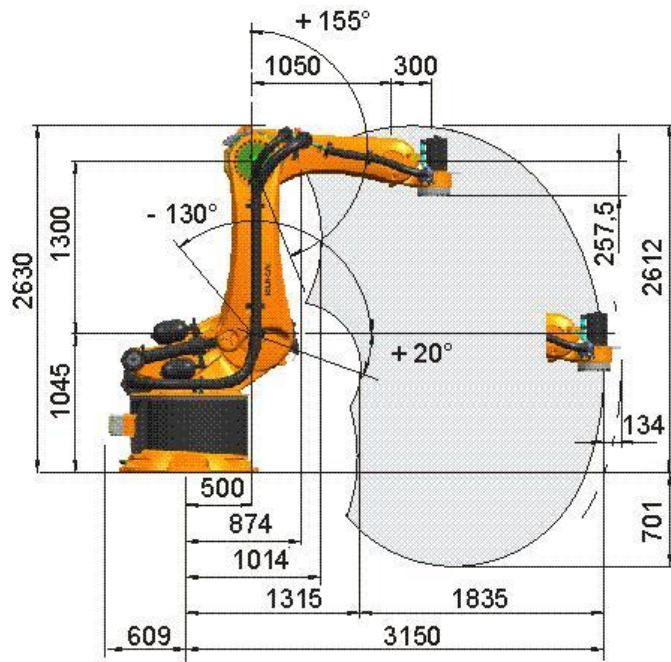
运动范围	
A1	$\pm 185^{\circ}$
A2	$-130^{\circ} / 20^{\circ}$
A3	$0^{\circ} / 155^{\circ}$
A4	-
A5	轴未激活可选
A6	$\pm 350^{\circ}$
额定负载时的速度	
A1	$97.5^{\circ}/s$
A2	$91^{\circ}/s$
A3	$89^{\circ}/s$
A4	-
A5	-
A6	$177^{\circ}/s$



武永康
13913235524
(微信同号)

工作区域

Maße / Dimensions: mm



武永康
13913235524
(微信同号)

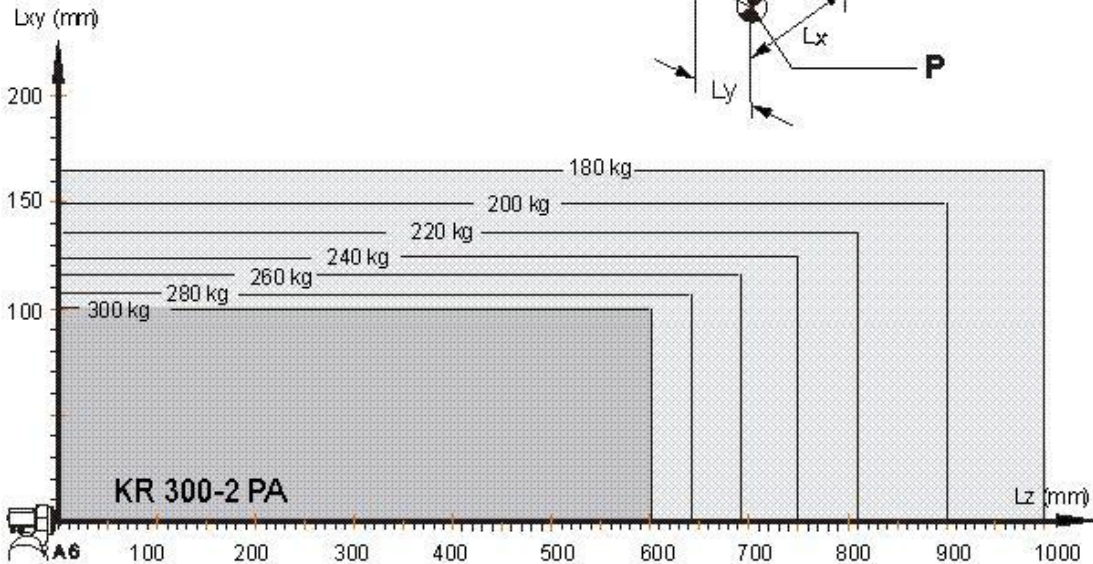
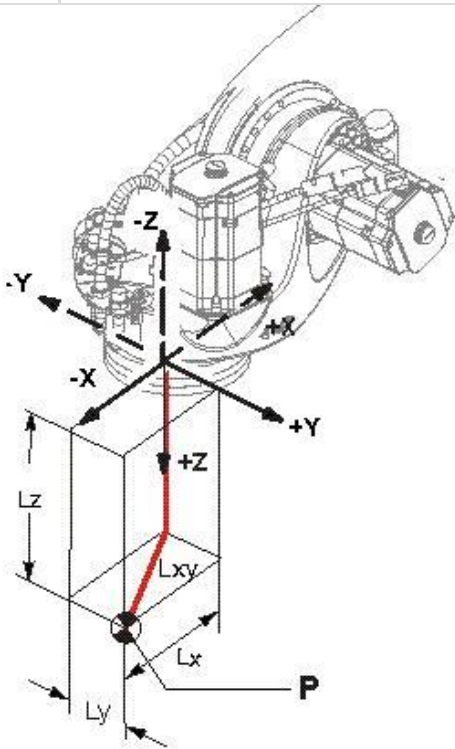
工作区域，总视图，KR 300-2 PA

负载

额定负载	300 kg
最大负载	-
法兰 Ix 额定质量转动惯量	150 kgm ²
法兰 Iy 额定质量转动惯量	150 kgm ²
法兰 Iz 额定质量转动惯量	150 kgm ²
底座的额定附加负载	0 kg
底座的额定最大附加负载	-
转盘的额定附加负载	0 kg
转盘的额定最大附加负载	400 kg
大臂的额定附加负载	0 kg
大臂的额定最大附加负载	100 kg
小臂的额定附加负载	50 kg
小臂的额定最大附加负载	100 kg
负载重心额定距离	
Lxy	100 mm
Lz	300 mm



武永康
13913235524
(微信同号)



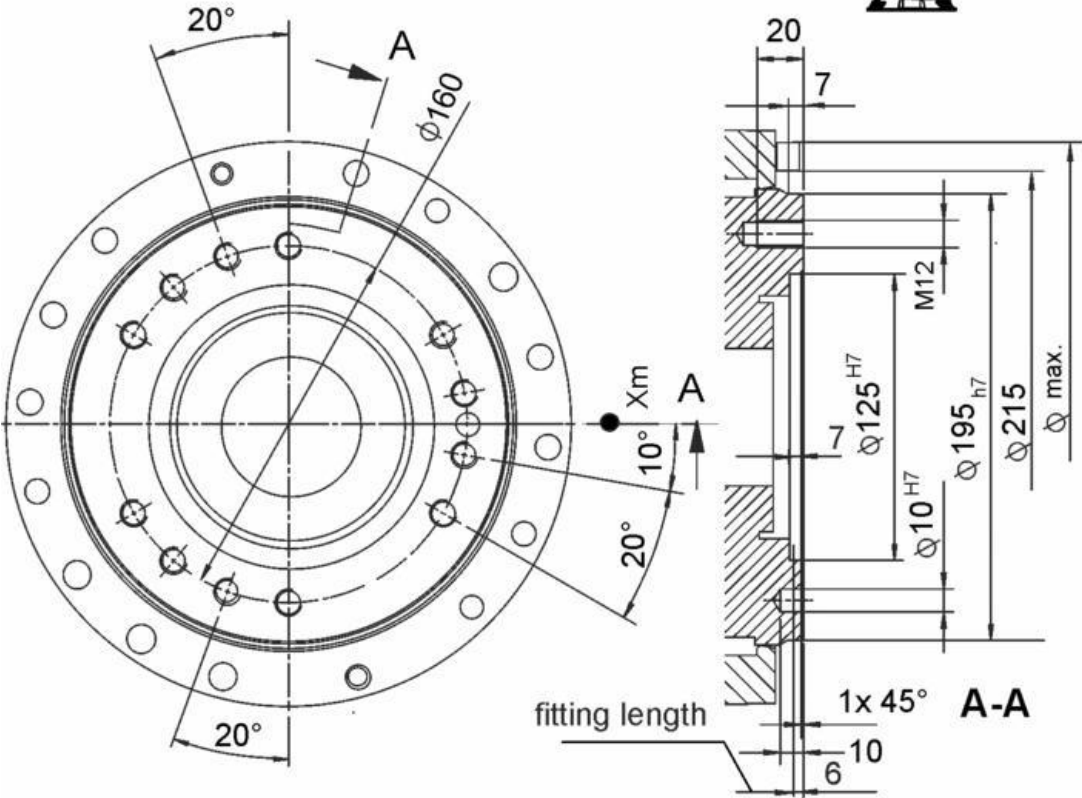
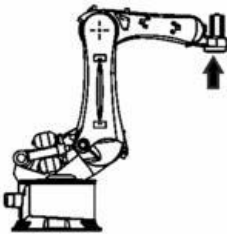
连接法兰

机器人机械手类型	Hohlwellenhand
连接法兰标准	以图示为准



武永康
13913235524
(微信同号)

Maße / Dimensions: mm



连接法兰

地基负载，KR 300-2 PA

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