

| 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 | 10.00 l |
| A2 | 10.00 l |
| A3 | 3.50 l |
| A4 | 2.20 l |
| A5 | 2.50 l |
| A6 | 5.20 l |

平衡配重

| | |
|-----------------------|-----------|
| 气压 p0 | 98 bar |
| Öldruck p1 (Sollwert) | 140 bar |
| Öldruck p1 (min) | 134.3 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 500 R2830 MT |
|-----------------------|---|
| 轴数 | 6 |
| 可控制的轴数 | 6 |
| 工作空间体积 | 68 m ³ |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.08 mm |
| 重量 | 约 2440 kg |
| 额定负载 | 500 kg |
| 最大负载 | 611 kg |
| 最大臂展 | 2826 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 | 1050 mm x 1050 mm |
| 运动系统安装面布孔图 | S960 |
| 允许倾角 | ± 5 ° |
| 标准色 | 底座： 黑色 (RAL 9011); 活动部件： KUKA Industrial Orange (RAL 2009) |
| 控制器 | KR C5 L6/L7; KR C4 |
| TrafoName | KR C4: KR500R2830MT C4 FLR; KR C5: KR500R2830MT 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

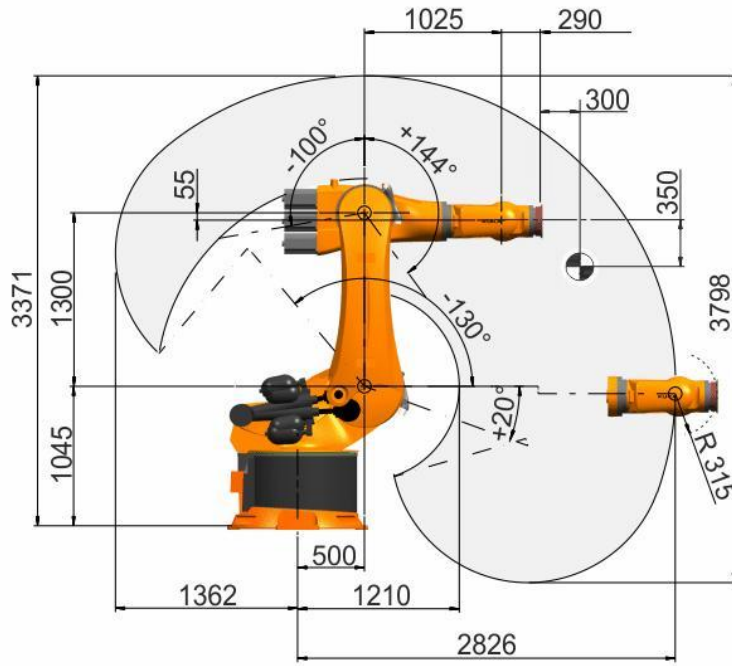
| 运动范围 | |
|----------|--------------------------|
| A1 | $\pm 185^\circ$ |
| A2 | $-130^\circ / 20^\circ$ |
| A3 | $-100^\circ / 144^\circ$ |
| A4 | $\pm 350^\circ$ |
| A5 | $\pm 120^\circ$ |
| A6 | $\pm 350^\circ$ |
| 额定负载时的速度 | |
| A1 | 45 °/s |
| A2 | 45 °/s |
| A3 | 45 °/s |
| A4 | 90 °/s |
| A5 | 83 °/s |
| A6 | 130 °/s |



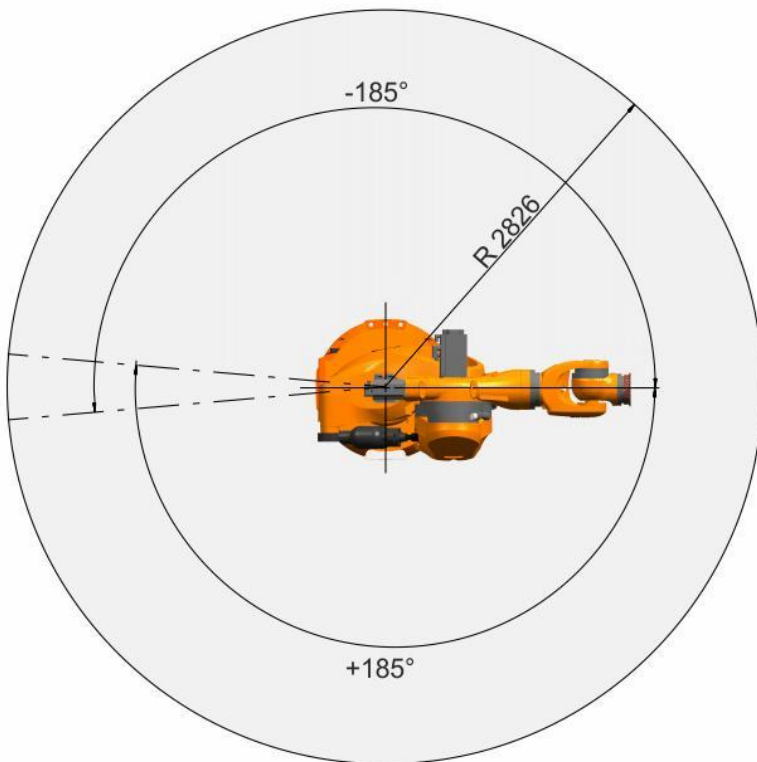
武永康
13913235524
(微信同号)

工作区域

Dimensions: mm



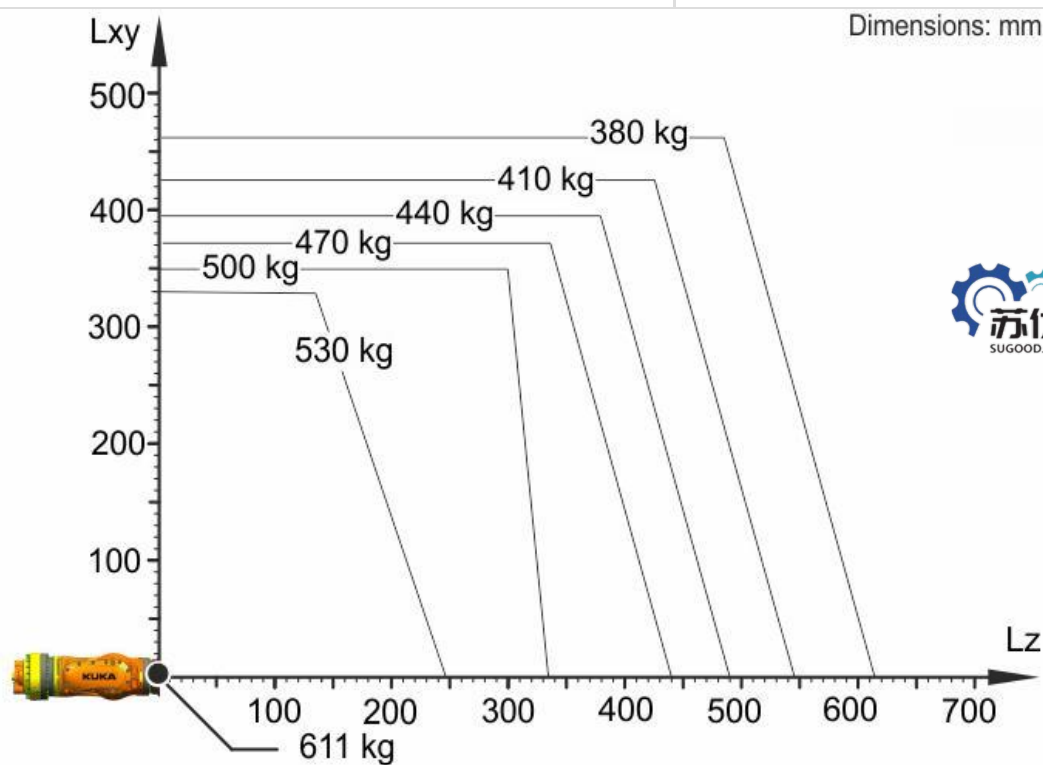
武永康
13913235524
(微信同号)



工作区域, 总视图, KR 500 R2830 MT

负载

| | |
|-------------------|----------------------|
| 额定负载 | 500 kg |
| 最大负载 | 611 kg |
| 法兰 I_x 额定质量转动惯量 | 250 kgm ² |
| 法兰 I_y 额定质量转动惯量 | 250 kgm ² |
| 法兰 I_z 额定质量转动惯量 | 250 kgm ² |
| 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 | 400 kg |
| 大臂的额定附加负载 | 0 kg |
| 大臂的最大附加负载 | 100 kg |
| 小臂的额定附加负载 | 50 kg |
| 小臂的最大附加负载 | 100 kg |
| 负载重心额定距离 | |
| L_{xy} | 350 mm |
| L_z | 300 mm |



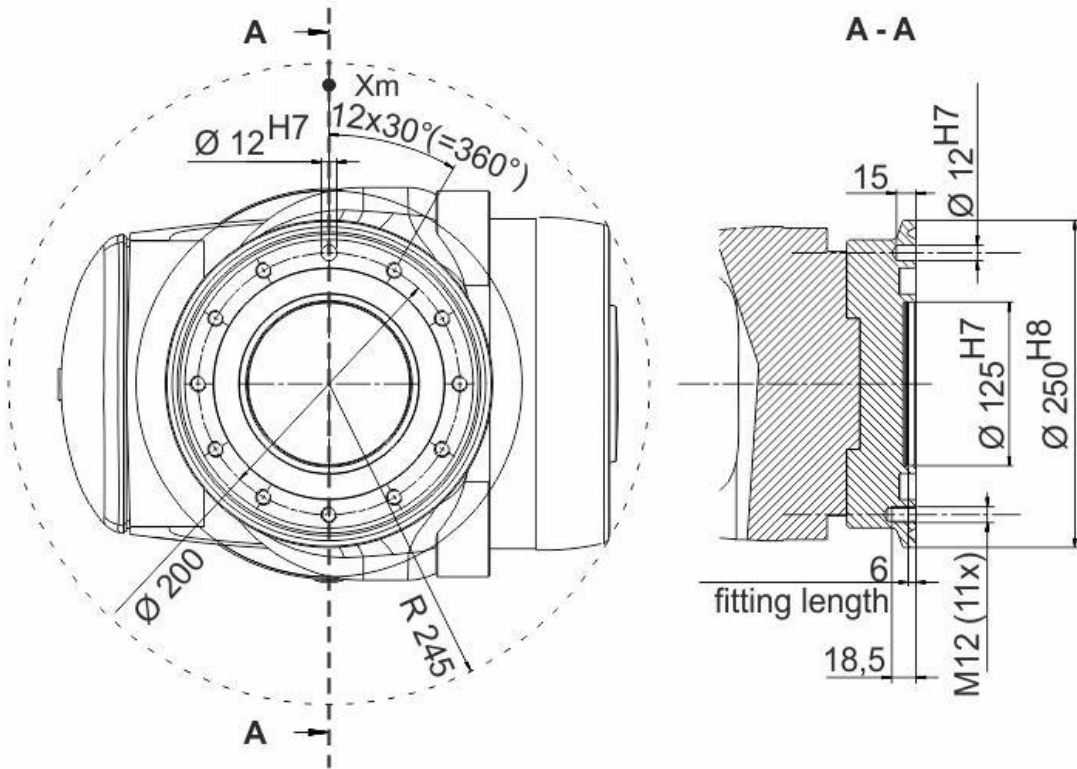
武永康
13913235524
(微信同号)

KR 500 R2830 MT 负载图

连接法兰

| | |
|----------|-----------------------|
| 机器人机械手类型 | ZH500-4 |
| 连接法兰标准 | ISO 9409-1-200-11-M12 |

Dimensions: mm



连接法兰

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。

这些数据基于以下假设：

- 机器人安装在地面上，并且轴处于对过程力最不利的位置（最坏情况）。
- 可以持久施加指定的过程力矩，而不会使机器人过载。
- 过程力矩适用于无负载的机器人。当机器人承载负载时，力矩相应减小。
- 这些是最坏情况下的力矩值，不包含任何安全因素。必须根据适用的准则和标准考虑相关的安全因素（例如操作因素）。

不得超过以下负载力矩：

| | |
|-----------|----------|
| A1 | 19000 Nm |
| A2 | 16000 Nm |
| A3 | 15000 Nm |
| A4 | 3200 Nm |
| A5 | 3200 Nm |
| A6 | 1900 Nm |