

1.3.3 Montage des Manipulators

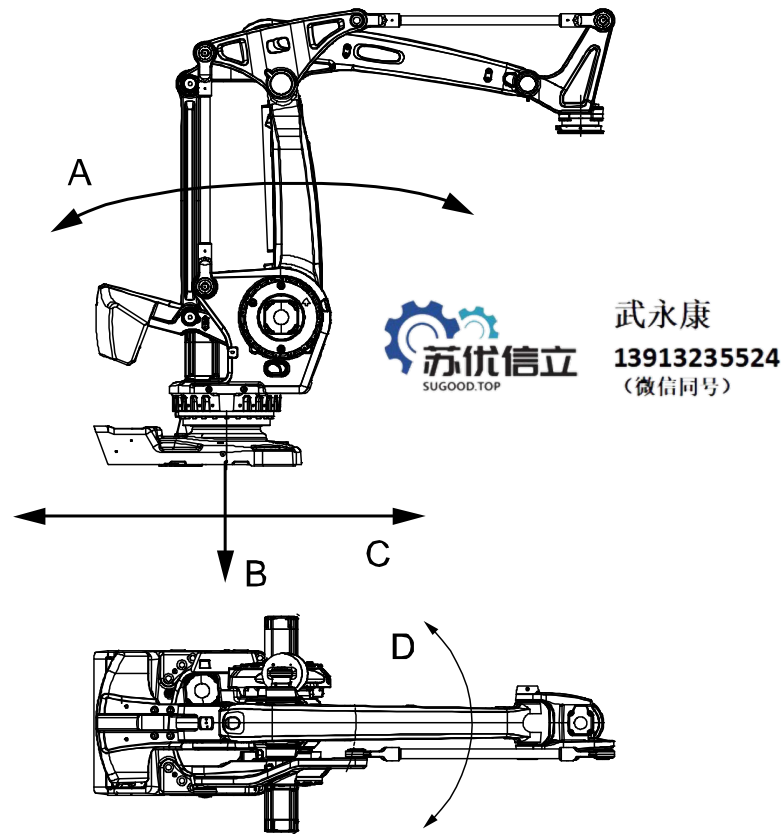
Maximale Last

Maximale Last bezogen auf das Basis-Koordinatensystem

Bodenmontage

Kraft	Dauerbelastung (Betrieb)	Max. Last (Not-Aus)
Kraft xy	± 9.1 kN	± 17.7 kN
Kraft z	+ 26.7 ± 3.6 kN	+ 26.7 ± 7.9 kN
Drehmoment xy	± 28.9 kNm	± 38.5 kNm
Drehmoment z	± 6.2 kNm	± 14.2 kNm

Die Richtung der Kräfte wird in der folgenden Abbildung verdeutlicht.



xx1000001138

A	Drehmoment _{xy} (T _{xy})
B	Kraft _z (F _z)
C	Kraft _{xy} (F _{xy})
D	Drehmoment _z (T _z)

Fortsetzung auf nächster Seite

1 Beschreibung

1.3.3 Montage des Manipulators

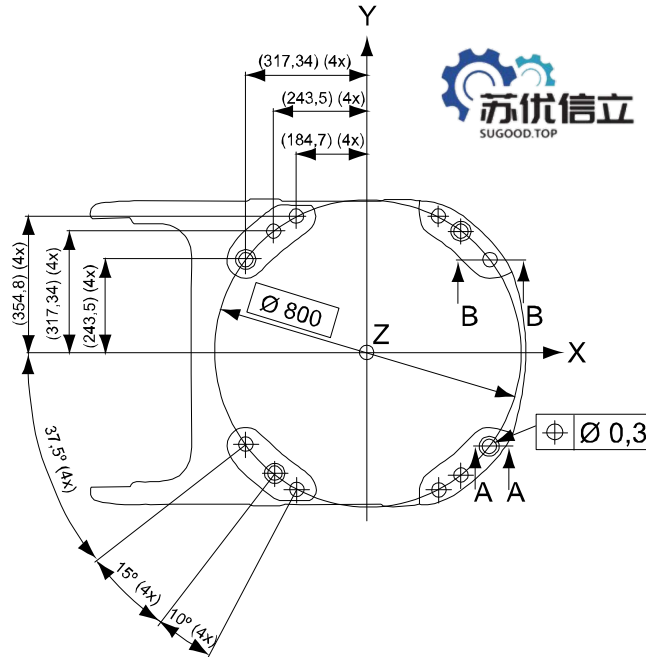
Fortsetzung

Hinweis zu M_{xy} und F_{xy}

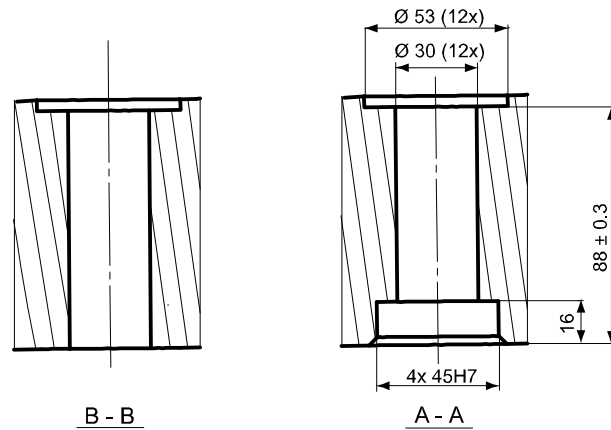
Das Biegemoment (M_{xy}) kann in jeder Richtung auf der xy-Ebene des Basis-Koordinatensystems auftreten. Dasselbe gilt für die Querkraft (F_{xy}).

Befestigungsbohrungen, Robotersockel

Die folgende Abbildung zeigt den Bohrplan (Abmessungen in mm).



xx1000001050



xx1000001051

Empfohlene Schrauben zur Befestigung des Manipulators auf einer Grundplatte:	M24 x 140 8.8 mit 4-mm-Unterlegscheibe.
Drehmoment	725 Nm

Fortsetzung auf nächster Seite

Zwei Führungshülsen erforderlich, Abmessungen siehe Abbildungen in diesem Kapitel.



Hinweis

Nur zwei Führungsbuchsen sind zu verwenden. Die entsprechenden Bohrungen in der Grundplatte sind rund und oval wie in der folgenden Zeichnung der Grundplatte gezeigt. Hinsichtlich AbsAcc-Leistung werden die gewählten Führungsbohrungen gemäß den nächsten beiden Abbildungen empfohlen.



武永康

13913235524

(微信同号)

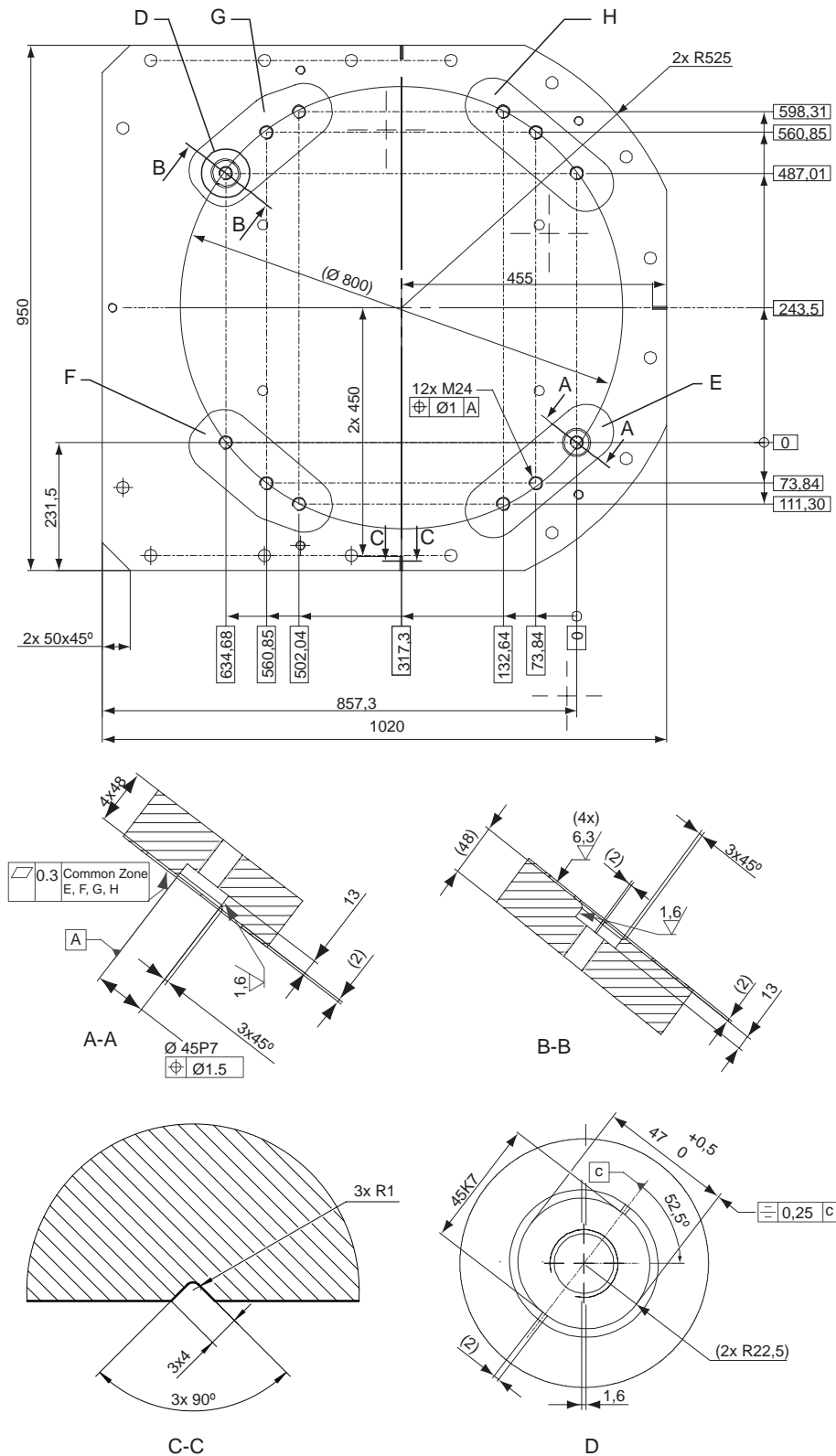
1 Beschreibung

1.3.3 Montage des Manipulators

Fortsetzung

Zeichnung der Grundplatte

Die folgende Abbildung zeigt die Option Grundplatte (Abmessungen in mm).



xx1000001053



武永康
13913235524
(微信同号)

Fortsetzung auf nächster Seite

E, F, G, H	Allgemeiner Toleranzbereich (Genauigkeit auf der gesamten Grundplatte von einer Kontaktfläche zur anderen)
------------	--



武永康

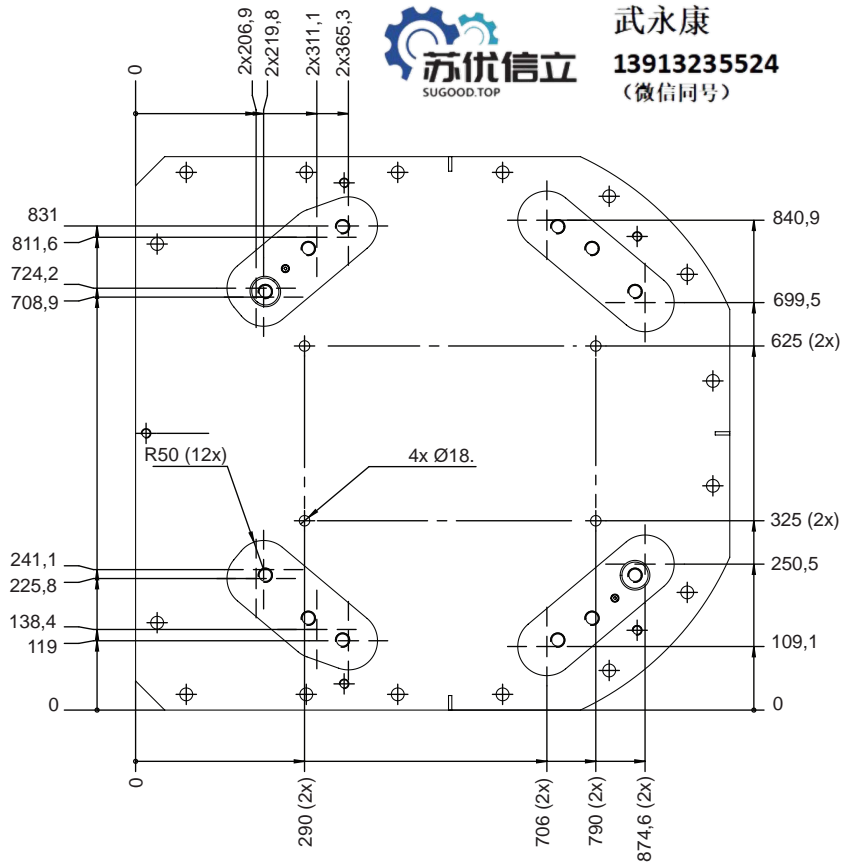
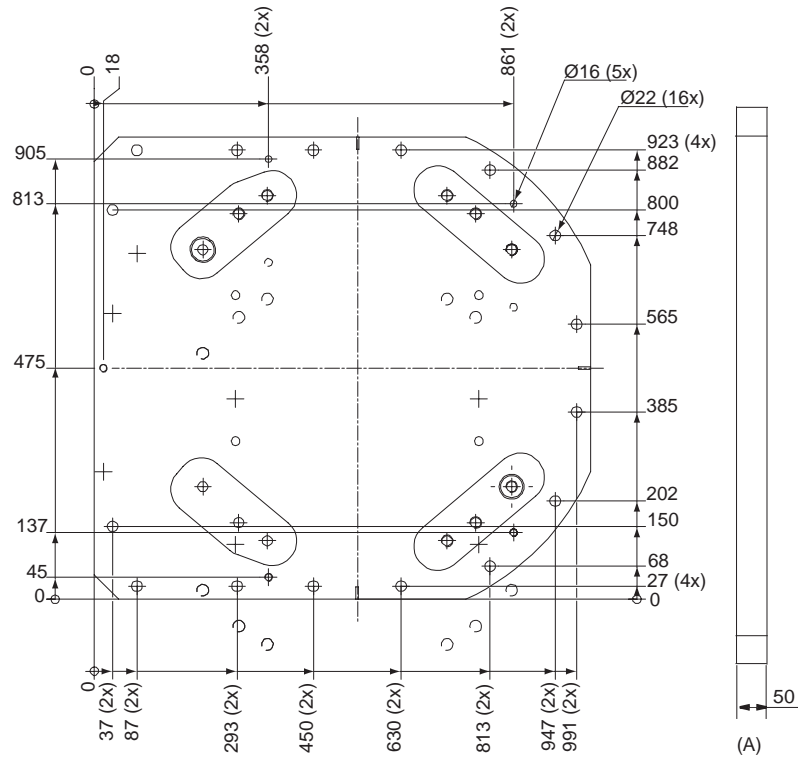
13913235524

(微信同号)

1 Beschreibung

1.3.3 Montage des Manipulators

Fortsetzung



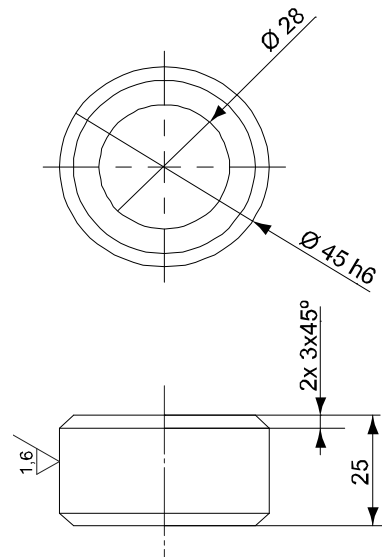
Fortsetzung auf nächster Seite

1 Beschreibung

1.3.3 Montage des Manipulators

Fortsetzung

Pos.	Beschreibung
A	Farbe: RAL 9005. Dicke: 80-100 μm



武永康
13913235524
(微信同号)

xx1000001055

Pos.	Beschreibung
-	Führungsbuchse, gegen Korrosion geschützt