

### 1.5 Lastdiagramm

#### 1.5.1 Einleitung

##### Information



#### WARNUNG

Es ist äußerst wichtig, immer die zutreffenden, tatsächlichen Lastdaten und die richtige Nutzlast des Roboters zu definieren. Eine falsche Definition der Lastdaten kann zu einer Überlastung des Roboters führen.

Wenn falsche Lastdaten und/oder Lasten außerhalb des Lastdiagramms verwendet werden, können die folgenden Teile aufgrund von Überlastung beschädigt werden:

- Motoren
- Getriebe
- mechanischer Aufbau



武永康

13913235524  
(微信同号)



#### WARNUNG

Im Robotersystem ist eine Serviceroutine mit dem Namen *LoadIdentify* verfügbar. Diese ermöglicht dem Benutzer das Erstellen einer automatischen Definition von Werkzeug und Last, um korrekte Lastparameter zu bestimmen. Siehe *Bedienungsanleitung - IRC5 mit FlexPendant*.



#### WARNUNG

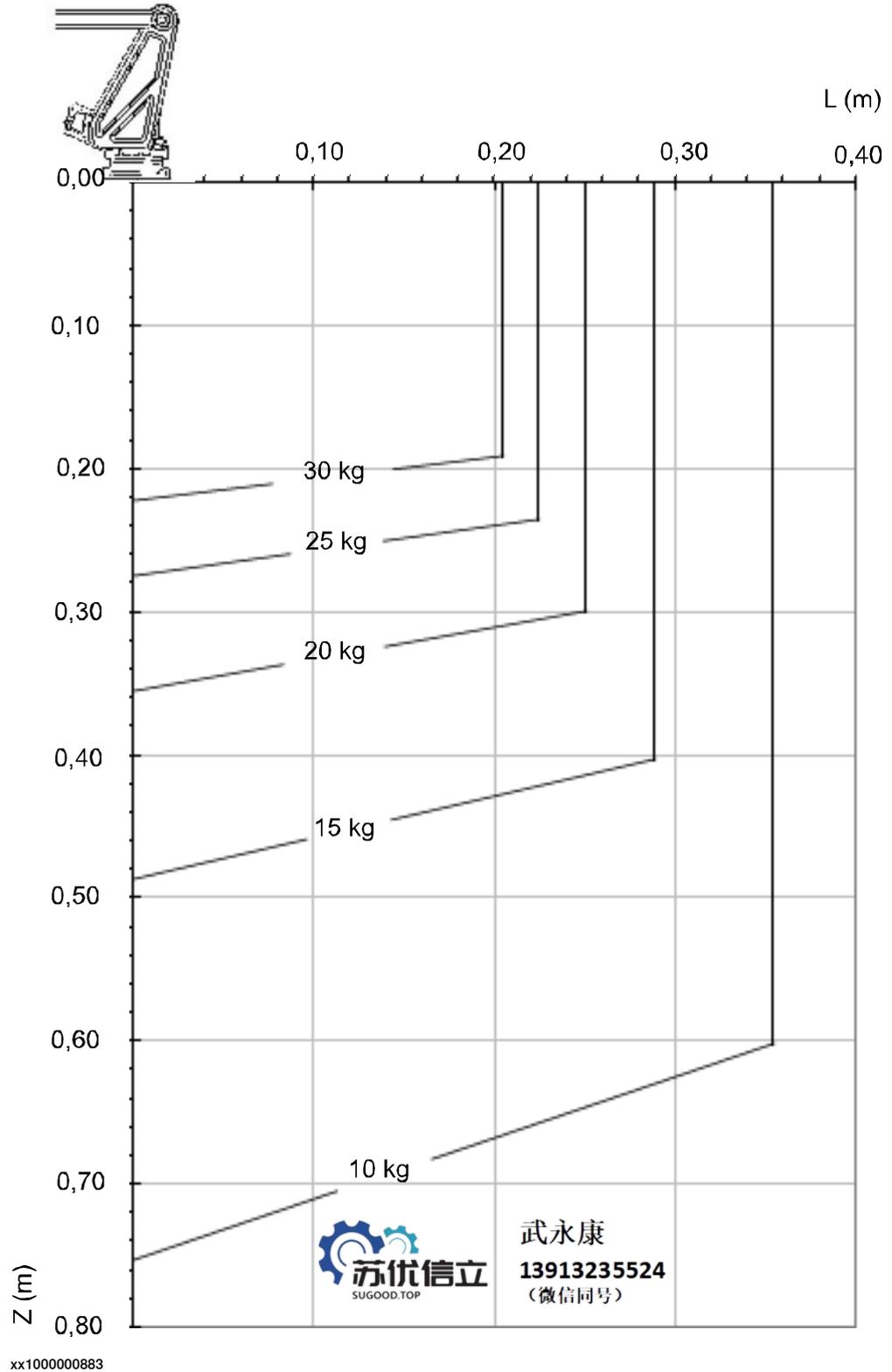
Für Roboter, die mit falschen Lastdaten und/oder Lasten außerhalb des Diagramms betrieben werden, ist der Robotersachmängelhaftung nicht gültig.

# 1 Beschreibung

## 1.5.2 Lastdiagramm

### 1.5.2 Lastdiagramm

IRB 260-30/1.5



### 1.5.3 Maximale Last und Trägheitsmoment

#### Allgemeines

Last in kg, Z und L in m und J in  $\text{kgm}^2$

| Achse | Maximales Trägheitsmoment  |
|-------|--|
| 6     | $J_{a6} = \text{Last} \times L^2 + J_{0z} \leq 3,75 \text{ kgm}^2$ |



武永康  
13913235524  
(微信同号)