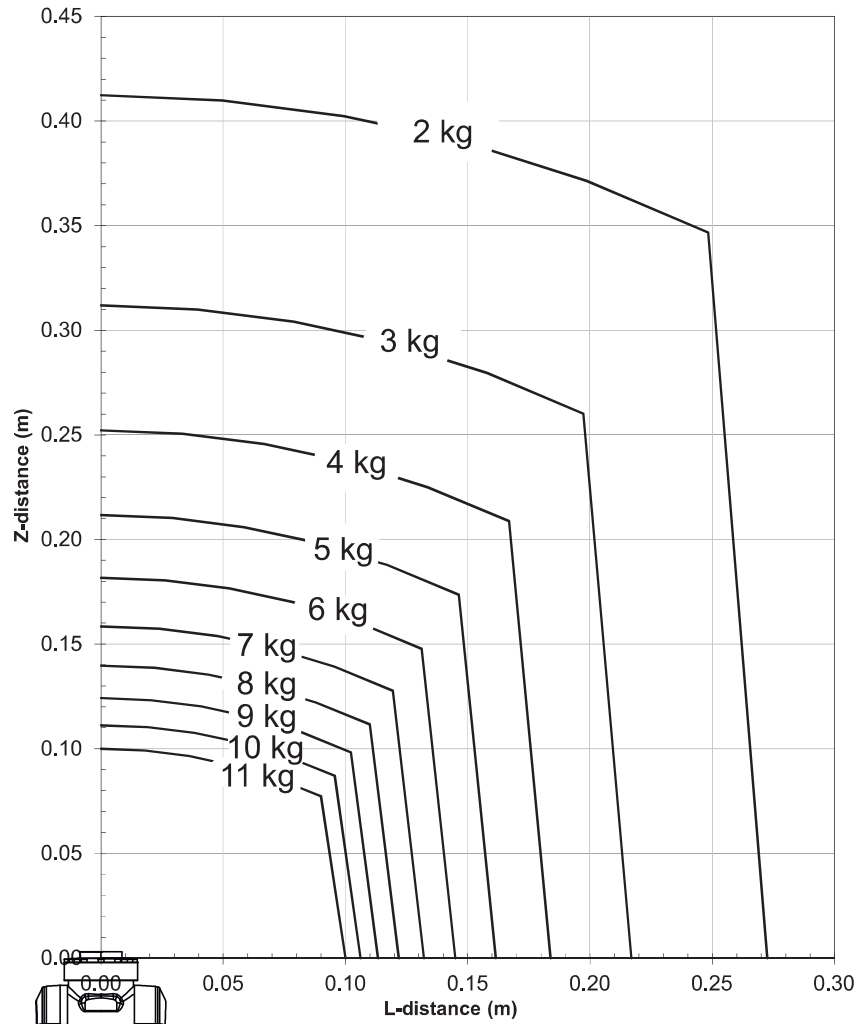


# 1 描述

## 1.5.2 图表

### 1.5.2 图表

#### IRB 1300-11/0.9

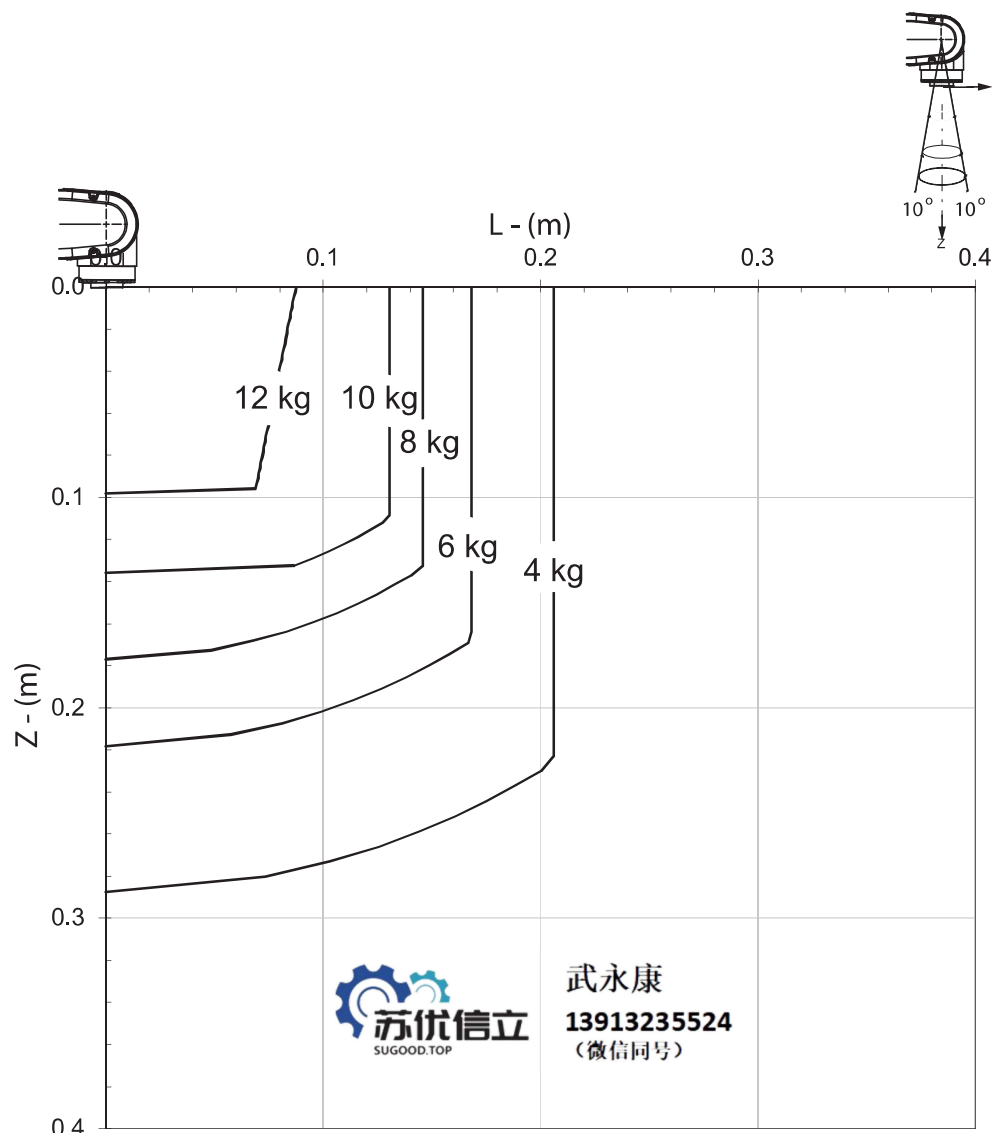


xx2000001095



武永康  
13913235524  
(微信同号)

IRB 1300-11/0.9“垂直手腕” ( $\pm 10^\circ$ )



xx2000001102

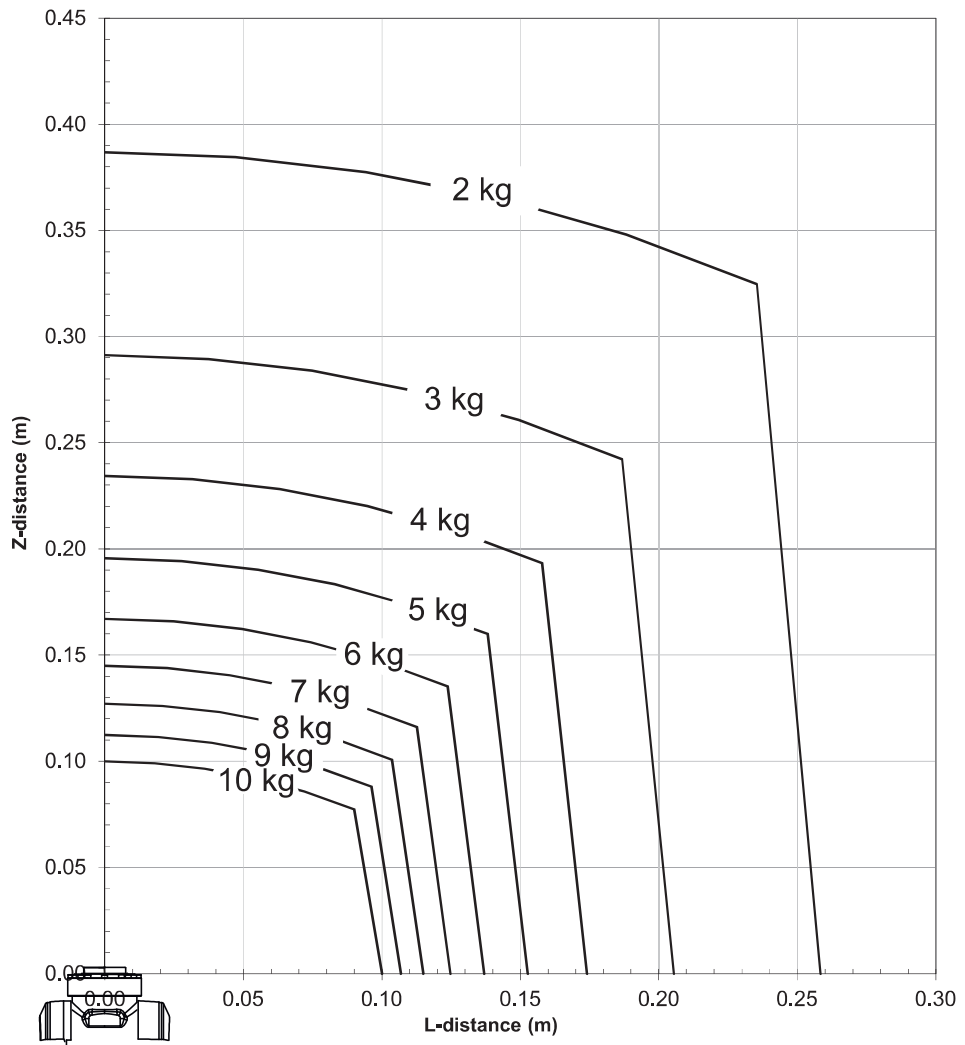
肘节装置向下（离垂线偏差  $0^\circ$ ）。

	描述
最大负载	12 kg
Z <sub>最大</sub>	0.098 m
L <sub>最大</sub>	0.088 m

# 1 描述

## 1.5.2 图表 续前页

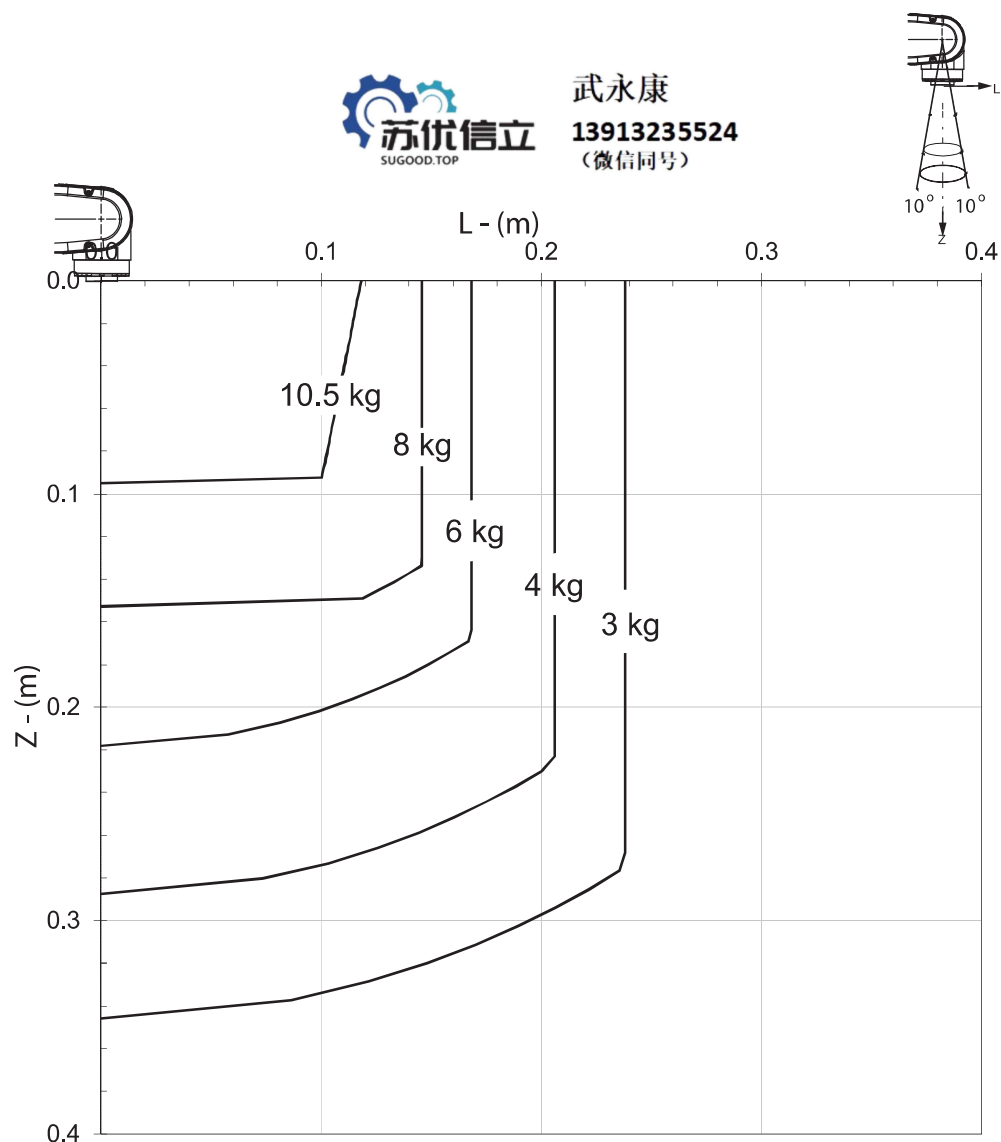
### IRB 1300-10/1.15



xx2000001094



武永康  
13913235524  
(微信同号)

IRB 1300-10/1.15“垂直手腕” ( $\pm 10^\circ$ )

肘节装置向下（离垂线偏差  $0^\circ$ ）。

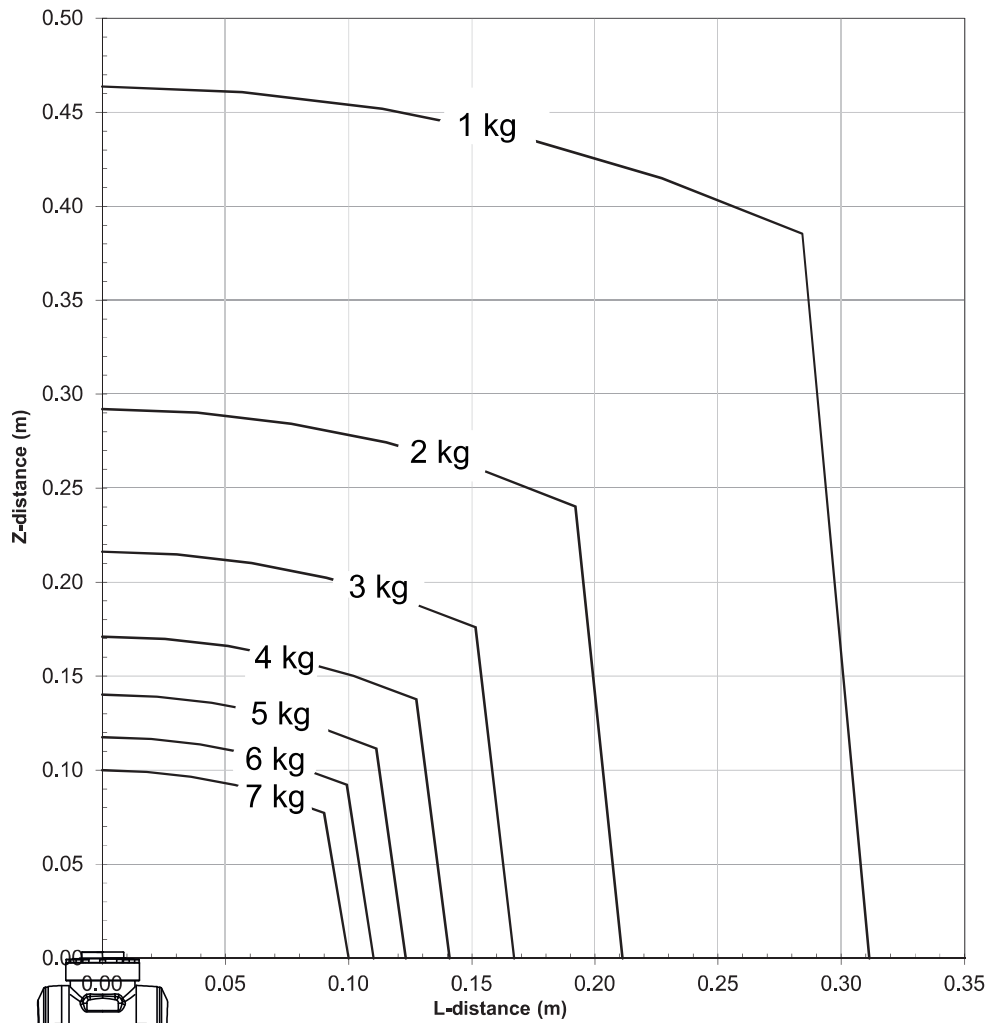
	描述
最大负载	10.5 kg
Z <sub>最大</sub>	0.095 m
L <sub>最大</sub>	0.118 m

# 1 描述

## 1.5.2 图表

续前页

### IRB 1300-7/1.4

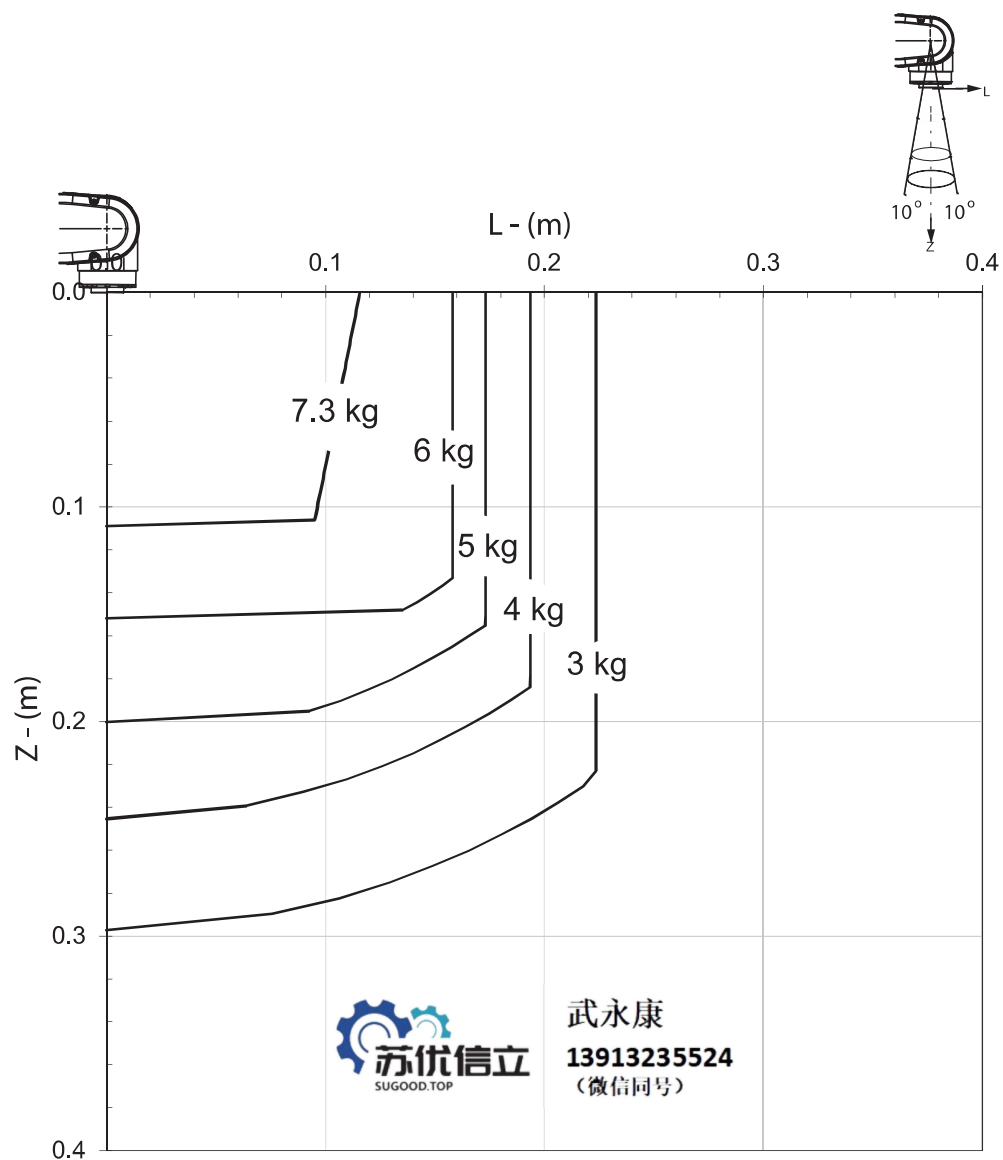


xx2000001093



武永康  
13913235524  
(微信同号)

下一页继续

IRB 1300-7/1.4“垂直手腕” ( $\pm 10^\circ$ )

xx2000001100

肘节装置向下（离垂线偏差  $0^\circ$ ）。

	描述
最大负载	7.3 kg
Z <sub>最大</sub>	0.109 m
L <sub>最大</sub>	0.116 m

# 1 描述

## 1.5.3 轴 5 (中心线向下) 全程或受限运动的最大负载和转动惯量

## 1.5.3 轴 5 (中心线向下) 全程或受限运动的最大负载和转动惯量

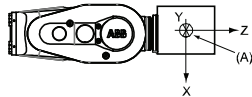


注意

总载荷以下列形式给出：质量以千克为单位，重心 (Z 和 L) 以米为单位，而转动惯量 ( $J_{0x}$ ,  $J_{0y}$ ,  $J_{0z}$ ) 以千克米<sup>2</sup> 为单位。  $L = \sqrt{X^2 + Y^2}$ ，请参阅下图。

### 轴5的最大运动范围 (-125°/+120°)

轴	机器人类型	最大转动惯量
5	IRB 1300-11/0.9 IRB 1300-10/1.15	$J_{a5} = \text{Load} \times ((Z + 0.09)^2 + L^2) + \max(J_{0x}, J_{0y}) \leq 0.6 \text{ kgm}^2$
5	IRB 1300-7/1.4	$J_{a5} = \text{Load} \times ((Z + 0.09)^2 + L^2) + \max(J_{0x}, J_{0y}) \leq 0.5 \text{ kgm}^2$
6	IRB 1300-11/0.9 IRB 1300-10/1.15 IRB 1300-7/1.4	$J_{a6} = \text{Load} \times L^2 + J_{0z} \leq 0.2 \text{ kgm}^2$



xx1400002028

位置	描述
A	重心

	描述
$J_{0x}$ , $J_{0y}$ , $J_{0z}$	绕 X、Y 和 Z 轴在重心处的最大转动惯量。

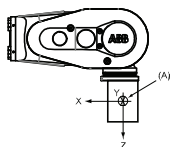


武永康  
13913235524  
(微信同号)

1.5.3 轴 5（中心线向下） 全程或受限运动的最大负载和转动惯量  
续前页

## 限轴 5，中心线向下

轴	机器人类型	最大转动惯量
5	IRB 1300-11/0.9 IRB 1300-10/1.15	$J_{a5} = \text{Load} \times ((Z + 0.09)^2 + L^2) + \max(J_{0x}, J_{0y}) \leq 0.6 \text{ kgm}^2$
5	IRB 1300-7/1.4	$J_{a5} = \text{Load} \times ((Z + 0.09)^2 + L^2) + \max(J_{0x}, J_{0y}) \leq 0.5 \text{ kgm}^2$
6	IRB 1300-11/0.9 IRB 1300-10/1.15 IRB 1300-7/1.4	$J_{a6} = \text{Load} \times L^2 + J_{0z} \leq 0.2 \text{ kgm}^2$



xx1400002029

位置	描述
A	重心
	描述
$J_{0x}, J_{0y}, J_{0z}$	绕 X、Y 和 Z 轴在重心处的最大转动惯量。



武永康  
13913235524  
(微信同号)



## 1 描述

### 1.5.4 肘节转矩

### 1.5.4 肘节转矩



#### 注意

腕部扭矩值仅供参考，而不应用于计算载荷图中的允许载荷偏移值（重心位置），原因是这些值还受限于主轴转矩和动态载荷。此外，手臂载荷也会影响允许的载荷图。要查找载荷图的绝对限制，请使用RobotStudio插件RobotLoad。

### 转矩

下表显示了根据有效载荷得出的最大允许转矩。

机器人类型	轴 4 和轴 5 的最大肘节转矩	轴 6 的最大肘节转矩	载荷时的最大有效转矩
IRB 1300-11/0.9	20.45 Nm	10.8 Nm	11 kg
IRB 1300-10/1.15	18.59 Nm	9.8 Nm	10 kg
IRB 1300-7/1.4	13 Nm	6.9 Nm	7 kg



武永康  
13913235524  
(微信同号)

## 1.5.5 最大TCP加速度

### 概述

由于我们的动态运动控制Quickmove 2，低于标称值的负载可以达到更高的值。对于独特客户周期中的特定值，或者对于下表中未列出的机器人，我们建议使用RobotStudio。

### 标称载荷的最大笛卡尔设计加速度

机器人类型	E-stop 标称载荷齿的最大加速度[m/s <sup>2</sup> ]	受控运动 标称载荷齿的最大加速度[m/s <sup>2</sup> ]
IRB 1300-11/0.9	75	49.5
IRB 1300-10/1.15	68	50
IRB 1300-7/1.4	82	66



#### 注意

紧急停止和受控运动的加速度水平包括重力引起的加速度。标称载荷是用标称质量以及 Z 和 L 中最大偏移量齿轮来定义的（见载荷图）。



武永康

13913235524

（微信同号）