

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 420 R3080
轴数	6
可控制的轴数	6
工作空间体积	88 m ³
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.08 mm
重量	约 2415 kg
额定负载	420 kg
最大负载	526 kg
最大臂展	3076 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: KR420R3080 C4 FLR; KR C5: KR420R3080 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

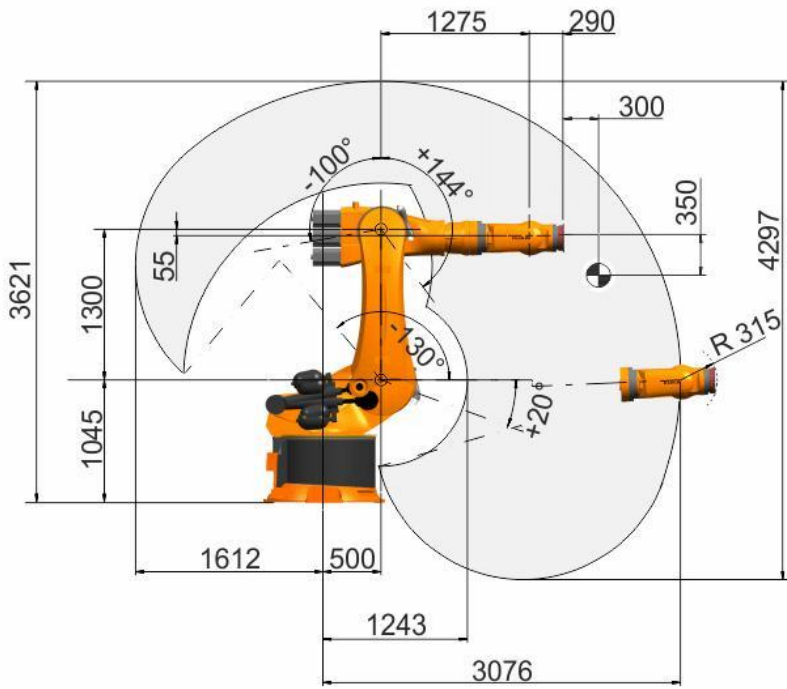
运动范围	
A1	$\pm 185^\circ$
A2	$-130^\circ / 20^\circ$
A3	$-100^\circ / 144^\circ$
A4	$\pm 350^\circ$
A5	$\pm 120^\circ$
A6	$\pm 350^\circ$
额定负载时的速度	
A1	90 °/s
A2	80 °/s
A3	75 °/s
A4	90 °/s
A5	83 °/s
A6	130 °/s



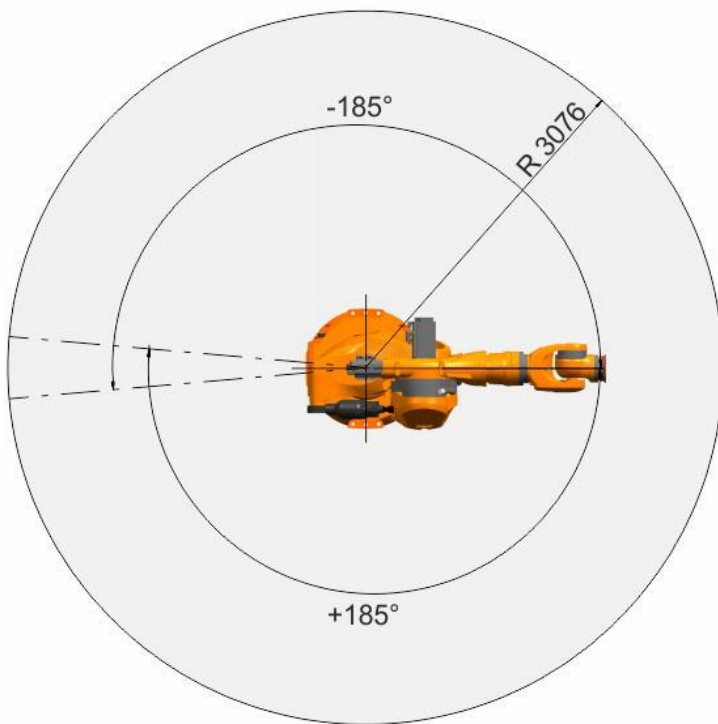
武永康
13913235524
(微信同号)

工作区域

Dimensions: mm



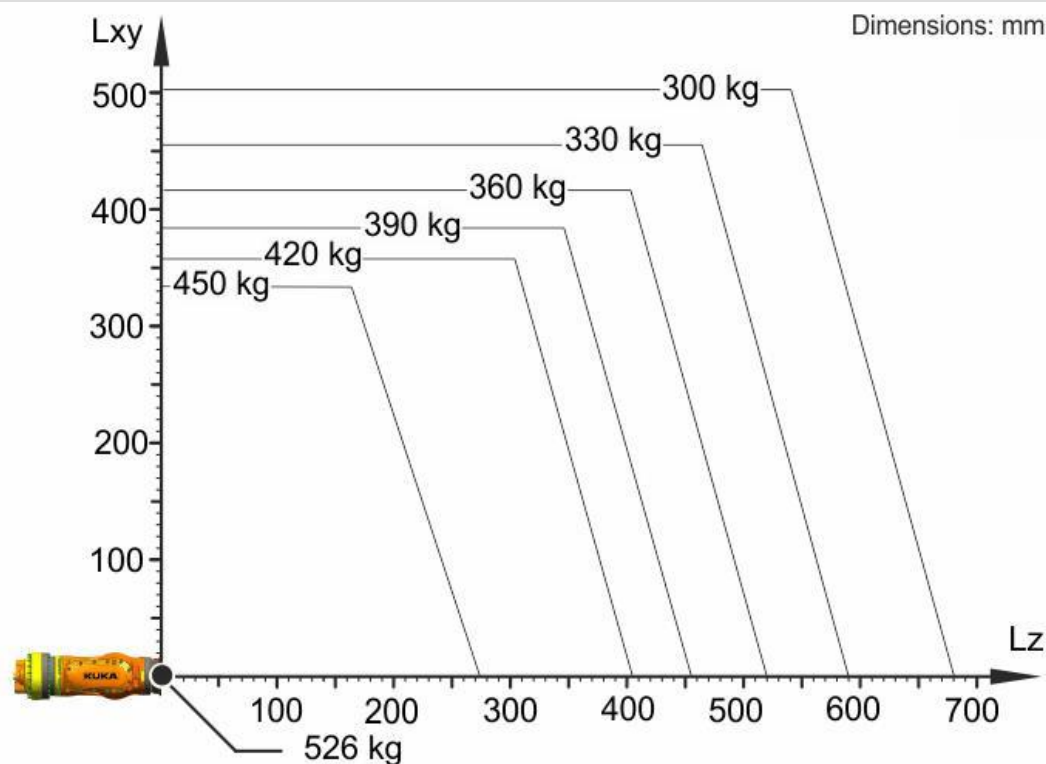
武永康
13913235524
(微信同号)



工作区域, 总视图, KR 420 R3080

负载

额定负载	420 kg
最大负载	526 kg
法兰 I_x 额定质量转动惯量	210 kgm ²
法兰 I_y 额定质量转动惯量	210 kgm ²
法兰 I_z 额定质量转动惯量	210 kgm ²
底座的额定附加负载	0 kg
底座的额定最大附加负载	0 kg
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	
L_{xy}	350 mm
L_z	300 mm



KR 420 R3080 负载能力图

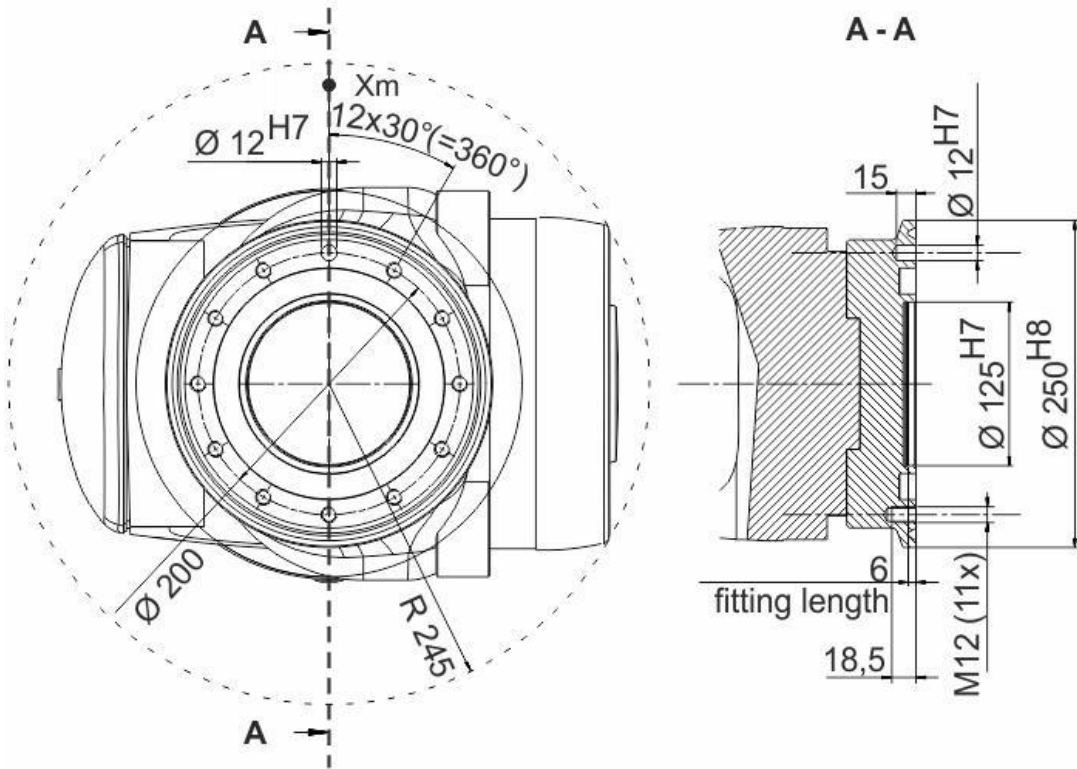
连接法兰

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



武永康
13913235524
(微信同号)

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罝（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	7200 Nm
A2	8300 Nm
A3	8800 Nm
A4	3200 Nm
A5	3200 Nm
A6	1900 Nm