

## 基本数据

	<b>KR 700 PA</b>
轴数	4
可控制的轴数	4
工作空间体积	73 m <sup>3</sup>
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.08 mm
重量	约 2850 kg
额定负载	700 kg
最大负载	-
最大臂展	3320 mm
防护等级 (IEC 60529)	IP65
机器人手腕防护等级 (IEC 60529)	IP65
噪声等级	< 72 dB (A)
安装位置	地面
占地面积	-
运动系统安装面布孔图	S960
允许倾角	-
标准色	底座： 黑色 (RAL 9005); 活动部件： KUKA Industrial Orange (RAL 2009); 第 3 轴： 黑色 (RAL 9005)
控制器	KR C4; KR C2 edition2005
TrafoName	KR C2: KR700PA S C2 FLR; KR C4: KR700PA S 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	0 °C 至 55 °C (273 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

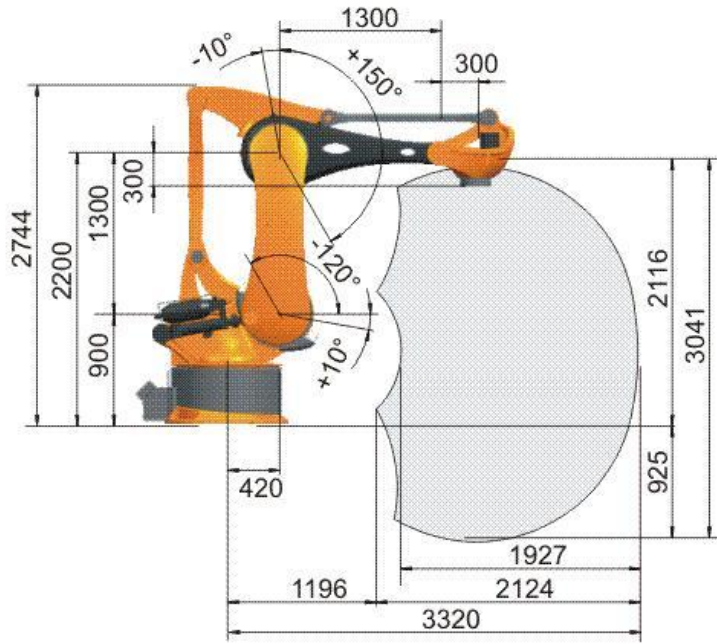
运动范围	
A1	$\pm 185^\circ$
A2	$-120^\circ / 10^\circ$
A3	$-10^\circ / 150^\circ$
A4	-
A5	-
A6	$\pm 350^\circ$
额定负载时的速度	
A1	$76^\circ/s$
A2	$76^\circ/s$
A3	$67^\circ/s$
A4	-
A5	-
A6	$168^\circ/s$



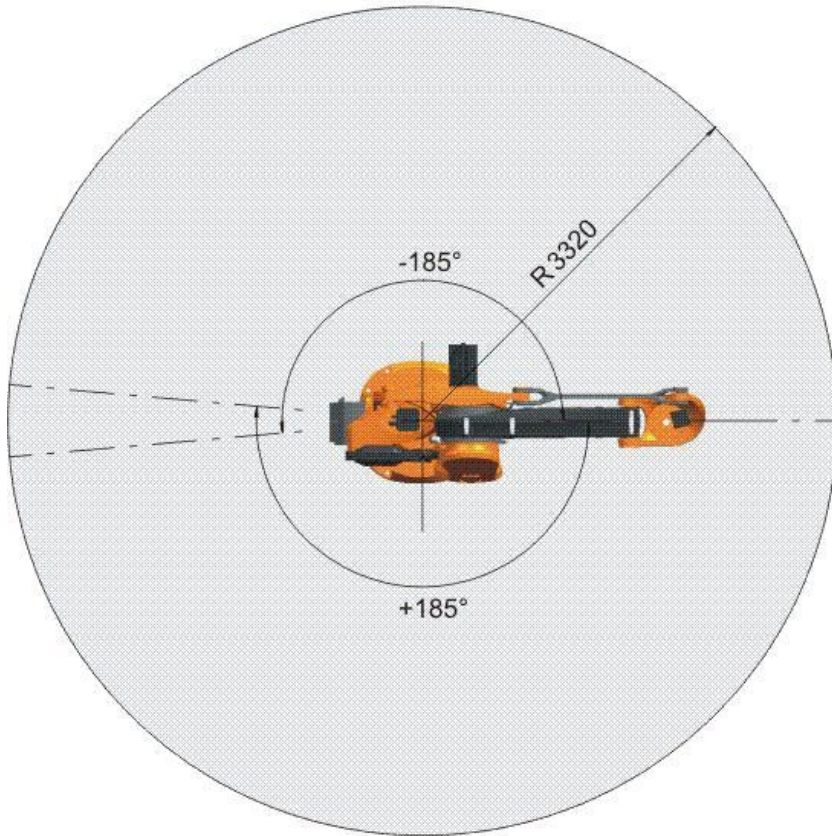
武永康  
13913235524  
(微信同号)

# 工作区域

Maße / Dimensions: mm



武永康  
13913235524  
(微信同号)

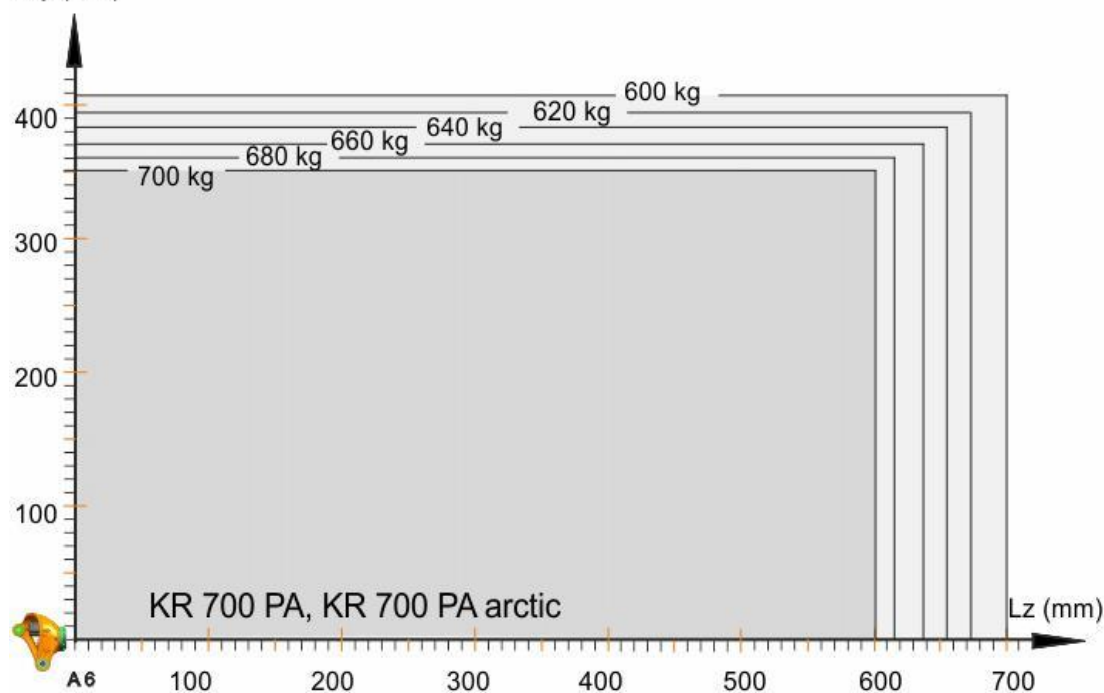


KR 700 PA 工作区域

# 负载

额定负载	700 kg
最大负载	-
法兰 Ix 额定质量转动惯量	350 kgm <sup>2</sup>
法兰 Iy 额定质量转动惯量	350 kgm <sup>2</sup>
法兰 Iz 额定质量转动惯量	350 kgm <sup>2</sup>
底座的额定附加负载	0 kg
底座的最大附加负载	-
转盘的额定附加负载	0 kg
转盘的最大附加负载	0 kg
大臂的额定附加负载	0 kg
大臂的最大附加负载	0 kg
小臂的额定附加负载	50 kg
小臂的最大附加负载	80 kg
<b>负载重心额定距离</b>	
Lxy	350 mm
Lz	300 mm

Lxy (mm)



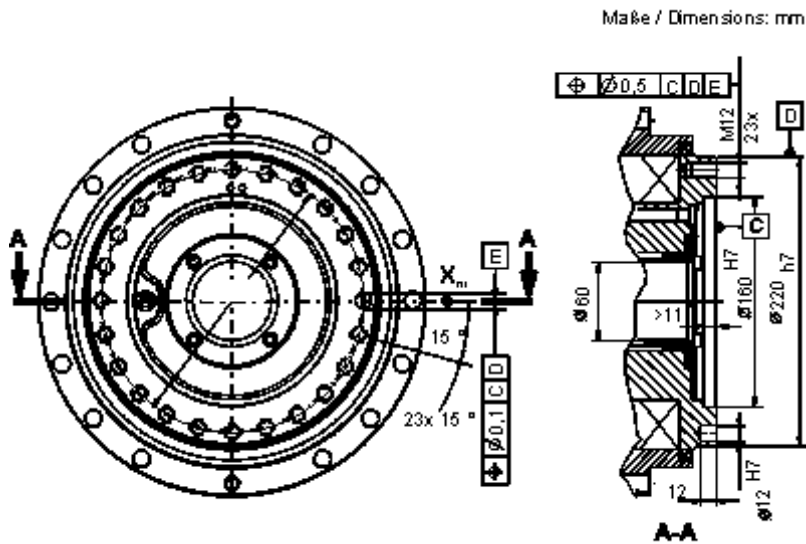
KR 700 PA 负载能力图

# 连接法兰

机器人机械手类型	Hand NA
连接法兰标准	以图示为准



武永康  
13913235524  
(微信同号)



连接法兰

## 地基负载，KR 700 PA

根据负载（如工具）、附加负载和自身质量（重量）不同，机器人的运动会产生作用力与力矩，这些会传递给地基。

所给出的数值基于额定负载，不包含安全系数。实际的作用力和力矩取决于移动轨迹及负载的质量、重心和质量惯性矩。务必将负载数据输入到机器人控制器中。机器人控制器在轨迹规划时将负载考虑在内。

地基负载中未考虑 A1（转盘）和 A2（大臂）上的附加负载。这些必须在垂直作用力 ( $F_v$ ) 中予以考虑。

地基必须能够持续承受在正常运行时产生的作用力和力矩。

在机器人使用寿命期间极少出现紧急停止值（紧急情况）。出现的频率由系统的配置得出。

### **警告** 地基不够坚固会导致生命危险

地基设计错误可能造成开裂并失去作用。有可能造成人员死亡、重伤或财产损失。

- 针对具体情况计算地基负载。
- 使用规定的安装材料。



武永康  
13913235524  
(微信同号)