

MEMORIAL TÉCNICO DESCRITIVO MODELO KUKA KR 360-3 KRC4 SOBRE TRILHOS LINEARES

O Robô Industrial KUKA KR 360-3 KRC4 SOBRE TRILHOS LINEARES é um equipamento de automação projetado para realizar uma variedade de tarefas industriais com eficiência e precisão. Sendo constituído de um braço mecânico, painel elétrico de comando, trilhos lineares de 8 metros e uma unidade de controle e programação que são interligados para seu devido funcionamento e desempenho, (Figura 1 e 2).

Figura 1. Braço mecânico e trilhos lineares do Kuka KR 360-3 KRC4 SOBRE TRILHOS LINEARES



Figura 2. Painel de comando e unidade de controle e programação do Kuka KR 360-3 KRC4 SOBRE TRILHOS LINEARES



Aplicação

O Robô KUKA KR 360-3 KRC4 SOBRE TRILHOS LINEARES proporciona eficiência, precisão e segurança. Suas capacidades são especialmente adequadas para suas **atividades de empilhamento, carga e descarga, manipulação e montagem de peças, movimentação de materiais, abastecimento de máquinas e trabalhos de acabamento e usinagem**, desempenhando tarefas com tempo de ciclo reduzido e alta qualidade, resultando em uma maior produtividade e eficiência do processo.

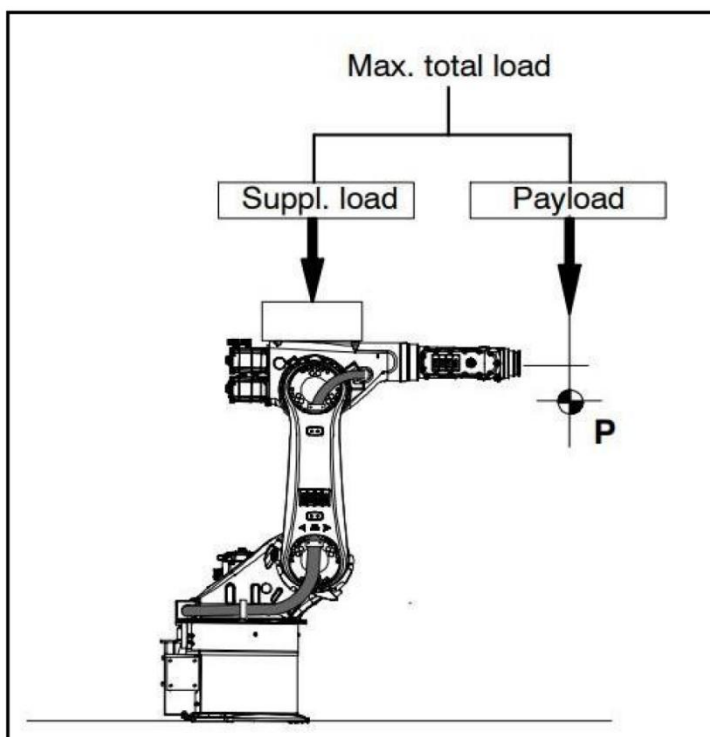
Composição do Robô

Constituído por um **braço mecânico** capaz de realizar movimentos orbitais simulando a estrutura de um braço humano. Este modelo conta com **Trilhos lineares de 8 metros** possibilitando ao braço maior liberdade no eixo X. Já o **painel elétrico de comando** permite a operação do dispositivo de forma intuitiva e eficiente que em conjunto com a **unidade de controle e programação** integrada oferece a capacidade de programar e controlar o robô de acordo com as necessidades específicas da aplicação.

Especificações do Equipamento

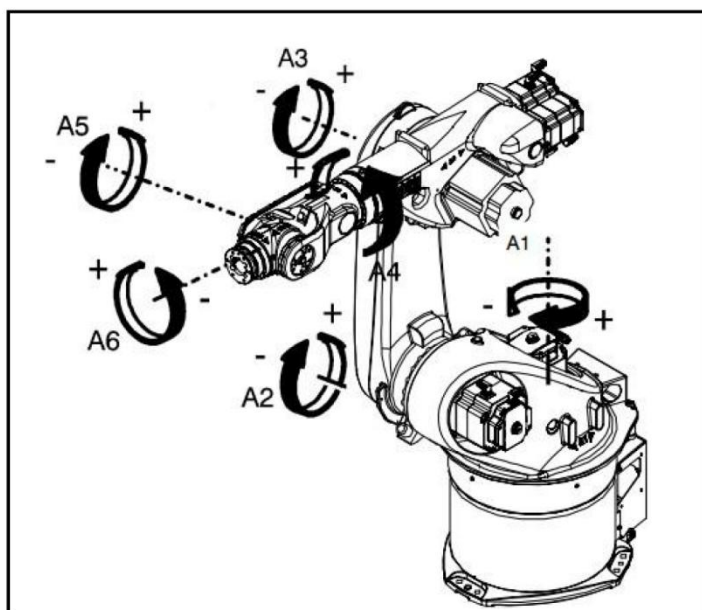
Possui capacidade de carga máxima (payload) em seu braço mecânico de 360kg e uma capacidade de carga suplementar (suppl. Load) de 112kg. As cargas podem ser distribuídas sobre o braço mecânico de acordo com a figura 2, sendo que a carga máxima total (Max. Total load) é de 472kg.

Figura 2: Esquema de representação de capacidade de carga do braço mecânico



O braço mecânico do robô é constituído de seis eixos denominados como eixos A1, A2, A3, A4, A5, A6, localizados conforme a figura 3, permitindo movimentos com seis graus de liberdade e um alcance máximo de 2826mm (considerando a distância entre o centro do eixo A1 até o centro do eixo A5).

Figura 3: localização dos eixos



Características Técnicas

Capacidade de Carga Máxima Braço Mecânico	360kg
Capacidade de Carga Suplementar	112kg
Carga Máxima Total Robô	472kg
Alcance Máximo	2826mm
Velocidade Eixo A1	$\leq 100^{\circ}/s$
Velocidade Eixo A2	$\leq 90^{\circ}/s$
Velocidade Eixo A3	$\leq 90^{\circ}/s$
Velocidade Eixo A4	$\leq 120^{\circ}/s$
Velocidade Eixo A5	$\leq 110^{\circ}/s$
Velocidade Eixo A6	$\leq 160^{\circ}/s$
Grau de liberdade de movimento Eixo A1	Entre 185° e -185°
Grau de liberdade de movimento Eixo A2	Entre -130° e 20°
Grau de liberdade de movimento Eixo A3	Entre -100° e 144°
Grau de liberdade de movimento Eixo A4	Entre 350° e -350°
Grau de liberdade de movimento Eixo A5	Entre 120° e -120°
Grau de liberdade de movimento Eixo A6	Entre 350° e -350°
Repetibilidade	Erro Máx. $\pm 0,08$ mm

Essas características destacam a capacidade do Robô KUKA KR 360-3 KRC4 SOBRE TRILHOS LINEARES em lidar com cargas pesadas e volumosas, proporcionando uma solução robusta e eficiente além de oferecer flexibilidade na distribuição da carga que o permite adaptar-se às necessidades específicas da aplicação industrial.