

## **ROBÔ**

# **KUKA KR 200 L140-2 COMP KRC2**

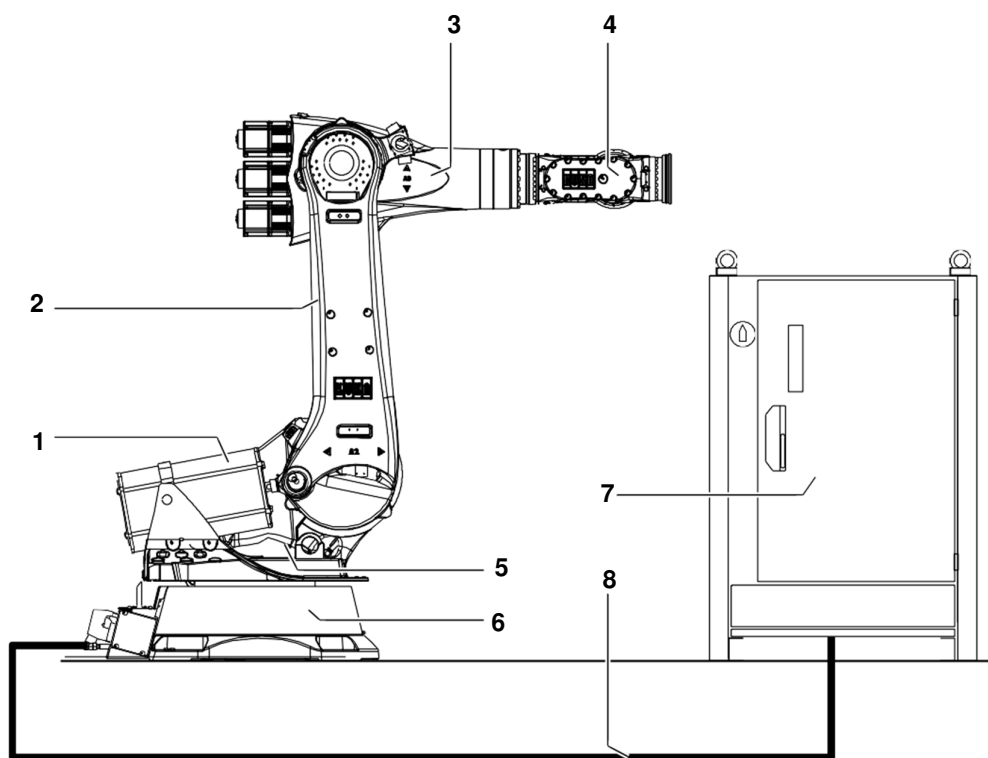
## **MEMORIAL DESCRITIVO**

O robô KUKA KR 200 L140-2 COMP KRC2 é um robô industrial de seis eixos, destinado à montagem no chão ou no teto. Este robô é adequado para todas as tarefas executadas em pontos ou trajetórias. As áreas de aplicação principais são

- soldadura por pontos
- manuseamento
- montagem
- aplicação de colas, vedantes e conservantes
- Processar
- soldadura MIG/MAG
- soldadura por raio de laser YAG

A figura 1 mostra o sistema de robô que inclui o sistema mecânico (= robô), o armário de comando e os cabos de ligação.

Os dados seguintes são aplicáveis a robôs de chão e de teto, desde que não se chame a atenção expressa para dados diferentes.



- 1 Compensação de peso
- 2 Balanceiro
- 3 Braço
- 4 Manipulo central
- 5 Carrocel

- 6 Base
- 7 Armário de comando  
(ver documentação em separado)
- 8 Cabos de ligação

**Fig. 1 Subconjuntos principais do robô**



## Dados principais

KR 200 L140 -2 COMP

**Número de eixos** 6

**Limites de carga** ver quadro seguinte

Tipo de robô	KR 200 L140 -2 COMP
Manípulo (MC) <sup>1</sup>	200 kg
Capacidade de carga nominal [kg]	140
Carga adicional braço [kg]	50
Carga adicional balanceiro [kg]	100
Carga adicional máx Braço e balanceiro [kg]	100
Carga adicional carrossel [kg]	300
Capacidade de carga total máx. [kg]	540
Comprimento do braço [mm]	1400

### KR 200 L140 -2 COMP

- Manípulo central, carga nominal 140 kg

Eixo	Zona de movimento delimitada pelo software	Velocidade
		140 kg
1	±185°	90 °/s
2	+0°até -142°	86 °/s
3	+148°até -120°	80°/s
4	±350°	117 °/s
5	±120°	120 °/s
6	±350°	195 °/s

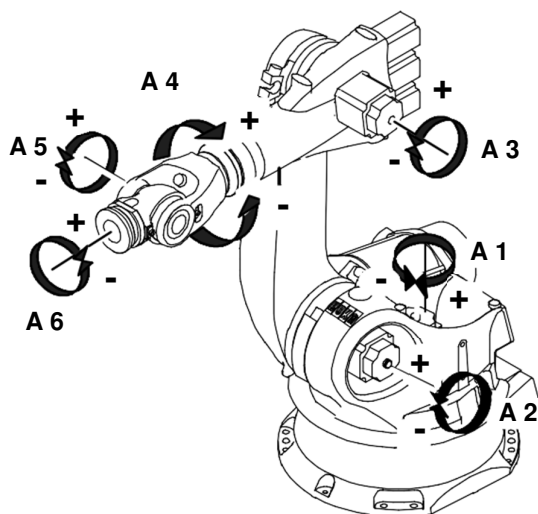


Fig. 3 Eixos do robô e suas possibilidades de movimentação

**Precisão de repetição**  $\pm 0,06$  mm  
(ISO 9283)  $\pm 0,06$  mm

**Posição de montagem** Chão ou teto

**Peso** 1285 kg

Fig. 4 Controlador KUKA KRC2

**KUKA** KR C2 edition2005

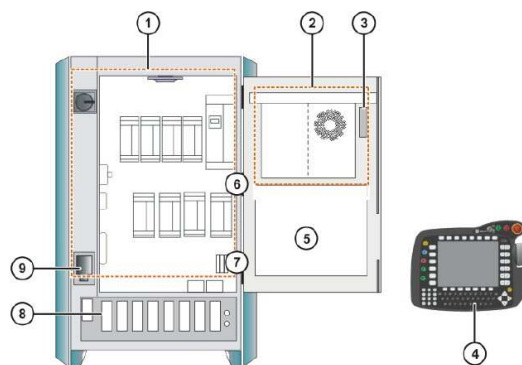
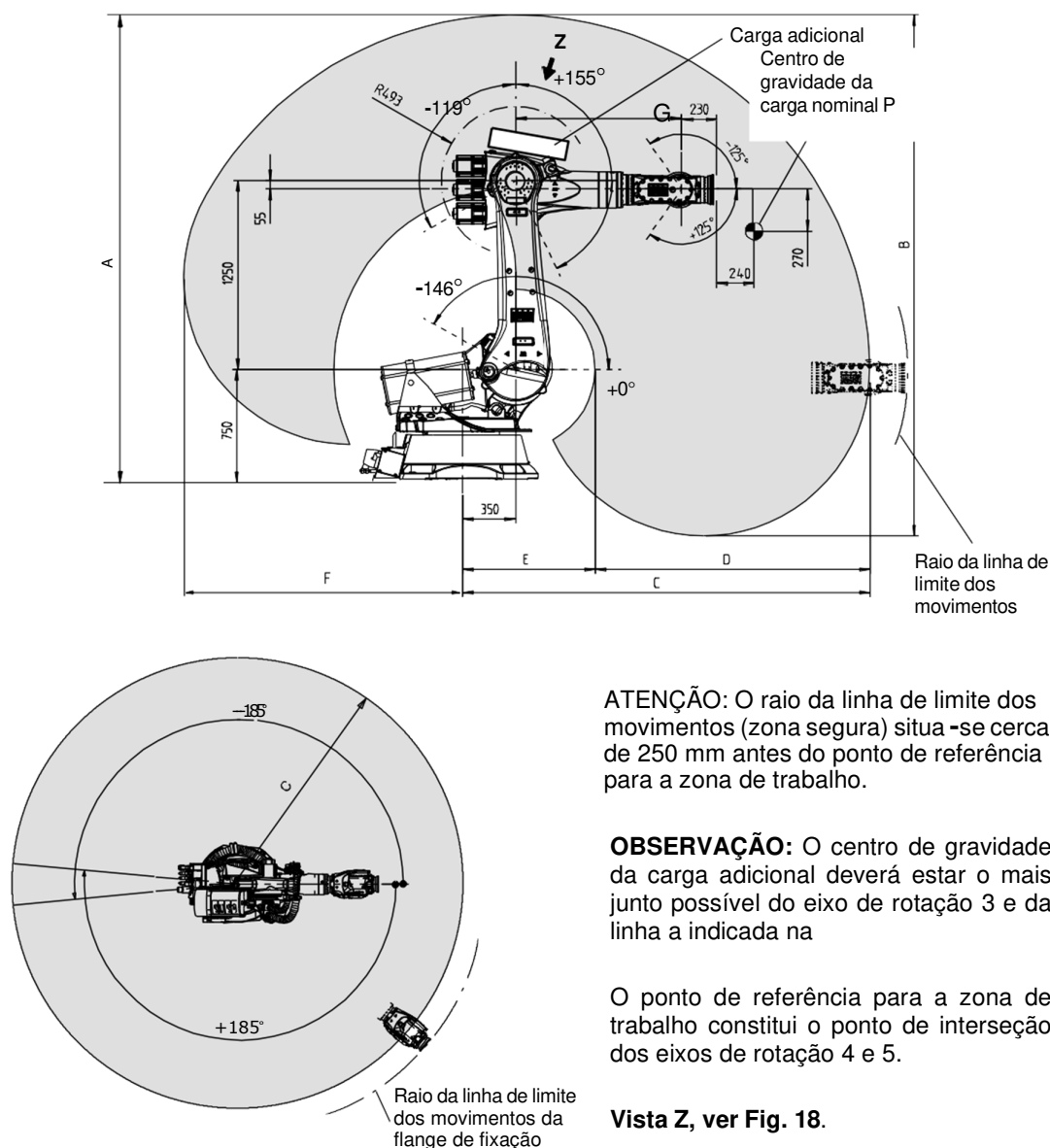


Fig. 3-2: Visão geral da unidade de comando do robô

- |   |   |   |                                   |
|---|---|---|-----------------------------------|
| 1 | Unidade de potência   | 6 | Lógica de segurança (ESC)         |
| 2 | PC da unidade de comando                                      | 7 | Placa do acoplador KCP (opcional) |
| 3 | Acoplador KCP, elementos de comando e de indicação (opcional) | 8 | Painel de conexão                 |
| 4 | KCP   | 9 | Tomada de assistência (opcional)  |
| 5 | Espaço para montagem por parte do cliente                     |   |                                   |

# 1 Dados principais (continuação)



	A	B	C	D	E	F	G
KR 100-3 comp	2800	3052	2400	1528	872	1478	1000
KR 140-3 comp	2800	3052	2400	1528	873	1478	1000
KR 140 L120-3 comp	3000	3452	2600	1653	948	1678	1200
KR 140 L100-3 comp	3200	3851	2800	1729	1072	1878	1400
KR 200-3 comp	2800	3052	2400	1528	873	1478	1000
KR 200 L170-3 comp	3000	3452	2600	1653	948	1678	1200
KR 200 L140-3 comp	3200	3851	2800	1729	1072	1878	1400
KR 220-3 comp	2800	3052	2400	1528	872	1478	1000

**Dimensões principais e zona de trabalho, robôs de chão e de teto (referente ao software)**