

ROBÔ

KUKA KR 240 L180-2 2000 KRC2

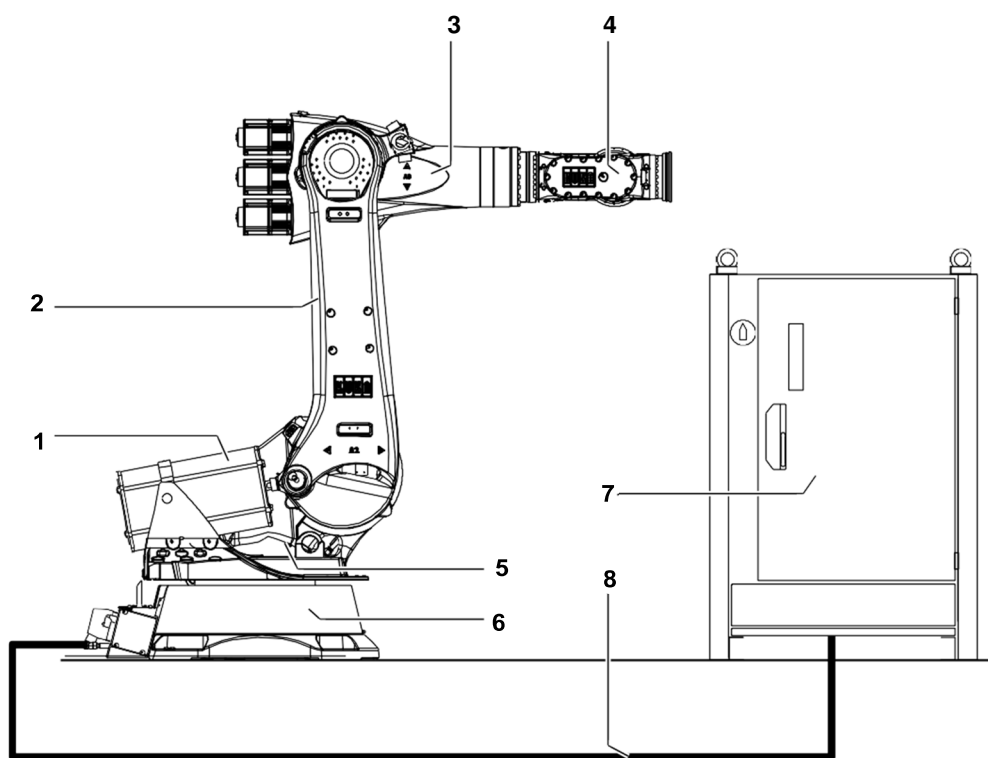
MEMORIAL DESCRITIVO

O robô KUKA KR 240 L180-2 2000 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 | 6 Base |
| 2 Balanceiro | 7 Armário de comando |
| 3 Braço | (ver documentação em separado) |
| 4 Manipulo central | 8 Cabos de ligação |
| 5 Carrocel | |

Fig. 1 Subconjuntos principais do robô



Dados principais

KR 240 L180 -2 2000

| | |
|------------------|---------------------|
| Número de eixos | 6 |
| Limites de carga | ver quadro seguinte |

| Tipo de robô | KR 240 L180 -2 2000 |
|---|---------------------|
| Manípulo (MC) ¹ | 240 kg |
| Capacidade de carga nominal [kg] | 180 |
| 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] | 580 |
| Comprimento do braço [mm] | 1500 |

KR 240 L180 -2 2000

- Manípulo central, carga nominal 180 kg

| Eixo | Zona de movimento delimitada pelo software | Velocidade |
|------|--|------------|
| | | 180 kg |
| 1 | ±185° | 86 °/s |
| 2 | +0°até -146° | 84 °/s |
| 3 | +155°até -119° | 84°/s |
| 4 | ±350° | 100 °/s |
| 5 | ±125° | 110 °/s |
| 6 | ±350° | 184 °/s |



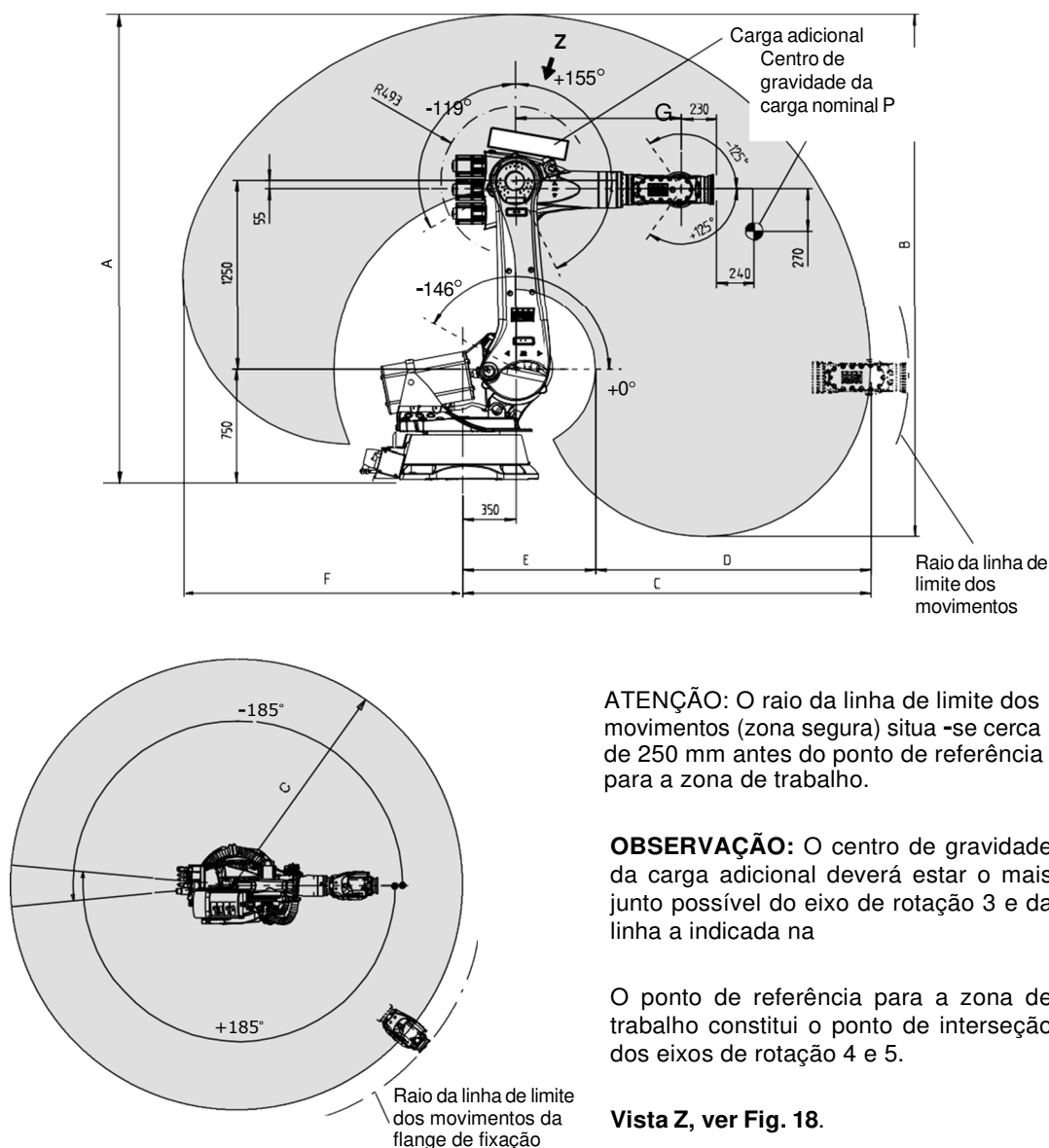
Posição de montagem Chão ou teto

Peso 1285 kg

Fig. 4 Controlador KUKA KRC2



- | | | | |
|---|---|---|-----------------------------------|
| 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 | | |



ATENÇÃO: O raio da linha de limite dos movimentos (zona segura) situa-se cerca de 250 mm antes do ponto de referência para a zona de trabalho.

OBSERVAÇÃO: O centro de gravidade da carga adicional deverá estar o mais junto possível do eixo de rotação 3 e da linha a indicada na

O ponto de referência para a zona de trabalho constitui o ponto de interseção dos eixos de rotação 4 e 5.

Vista Z, ver Fig. 18.

| | A | B | C | D | E | F | G |
|---------------|------|------|------|------|-----|------|------|
| KR 150-2 | 3100 | 3450 | 2700 | 1875 | 825 | 1788 | 1100 |
| KR 150 L130-2 | 3300 | 3850 | 2900 | 2050 | 850 | 1987 | 1300 |
| KR 150 L110-2 | 3500 | 4250 | 3100 | 2150 | 950 | 2187 | 1500 |
| KR 180-2 | 3100 | 3450 | 2700 | 1875 | 825 | 1788 | 1100 |
| KR 180 L150-2 | 3300 | 3850 | 2900 | 2050 | 850 | 1987 | 1300 |
| KR 180 L130-2 | 3500 | 4250 | 3100 | 2150 | 950 | 2187 | 1500 |
| KR 210-2 | 3100 | 3450 | 2700 | 1875 | 825 | 1788 | 1100 |
| KR 210 L180-2 | 3300 | 3850 | 2900 | 2050 | 850 | 1987 | 1300 |
| KR 210 L150-2 | 3500 | 4250 | 3100 | 2150 | 950 | 2187 | 1500 |
| KR 240-2 | 3100 | 3450 | 2700 | 1875 | 825 | 1788 | 1100 |
| KR 240 L210-2 | 3300 | 3850 | 2900 | 2050 | 850 | 1987 | 1300 |
| KR 240 L180-2 | 3500 | 4250 | 3100 | 2150 | 950 | 2187 | 1500 |
| KR 270-2 | 3100 | 3450 | 2700 | 1875 | 825 | 1788 | 1100 |

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