

---

## ROBÔ

# KUKA KR 240 L210-2 KRC2

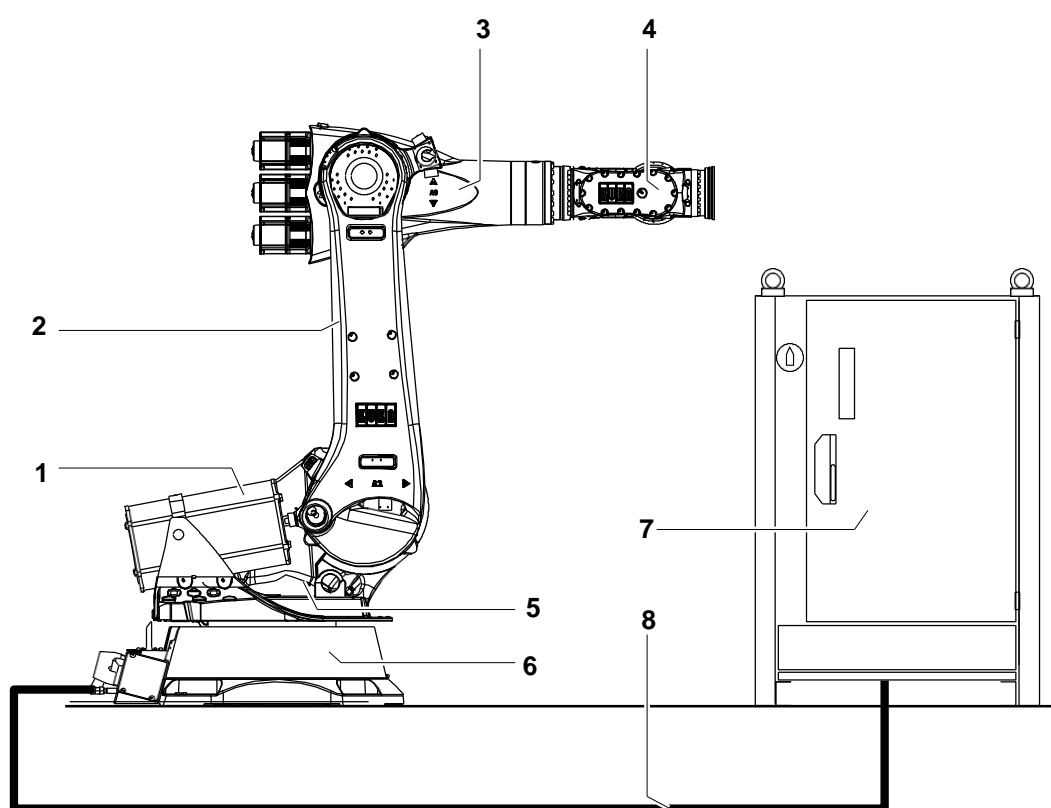
## MEMORIAL DESCRITIVO

O robô KUKA KR 240 L210-2 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<br>(ver documentação em separado) |
| 3 Braço               | 8 Cabos de ligação                                     |
| 4 Manipulo central    |  |
| 5 Carrocel            |  |

**Fig. 1 Subconjuntos principais do robô**



## Dados principais

KR 240 L210 -2

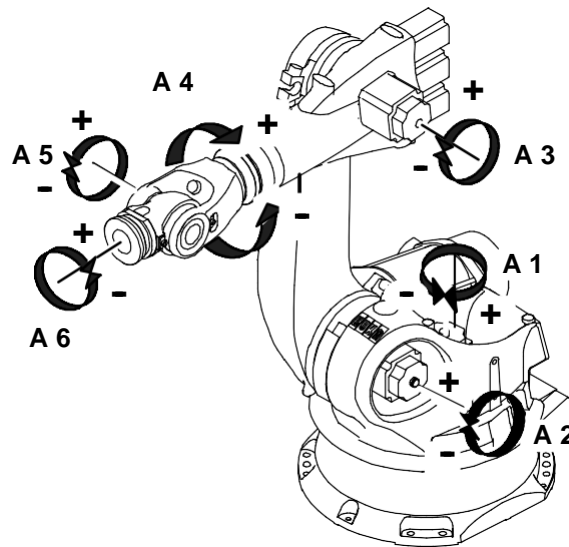
<b>Número de eixos</b>	6
<b>Limites de carga</b>	ver quadro seguinte

Tipo de robô	KR 240 L210 -2
Manípulo (MC) <sup>1</sup>	240 kg
Capacidade de carga nominal [kg]	210
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]	610
Comprimento do braço [mm]	1300

### KR 240 L210 -2

- Manípulo central, carga nominal 210 kg

Eixo	Zona de movimento delimitada pelo software	Velocidade
		210 kg
1	±185°	82 °/s
2	+0°até -144°	78 °/s
3	+155°até -119°	74°/s
4	±350°	100 °/s
5	±125°	110 °/s
6	±350°	184 °/s



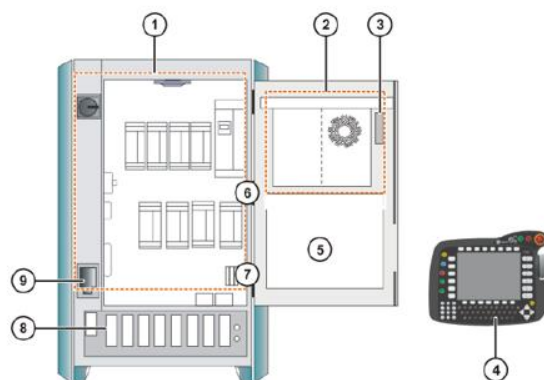
**Fig. 3 Eixos do robô e suas possibilidades de movimentação**

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

**Posição de montagem** Chão ou teto

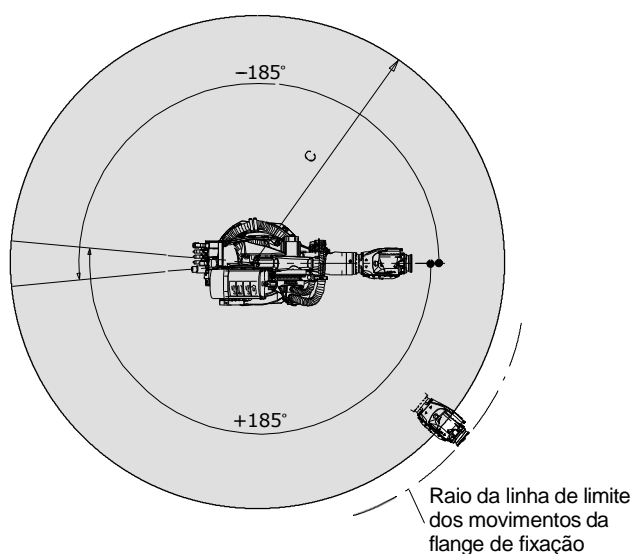
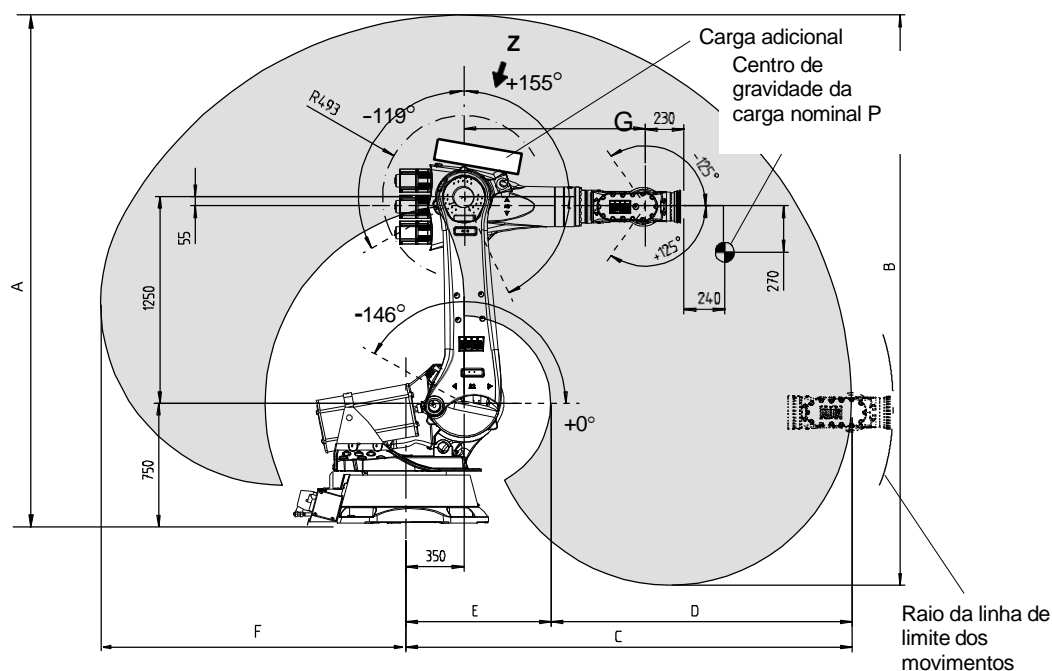
**Peso** 1277 kg

**Fig. 4 Controlador KUKA KRC2**



**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                     |   |                                   |



**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)**