

---

## ROBÔ

# KUKA KR 210 L150-2 KRC2

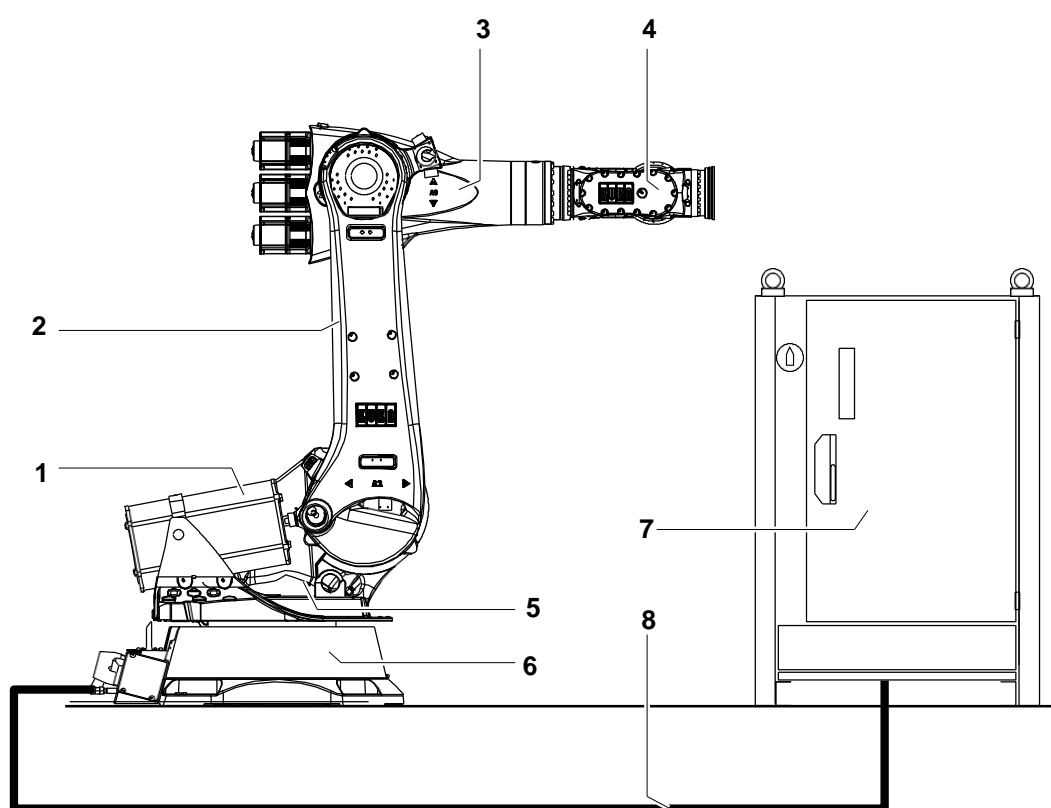
## MEMORIAL DESCRITIVO

O robô KUKA KR 210 L150-2 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             |
| 3 | Braço               |   | (ver documentação em separado) |
| 4 | Manipulo central    | 8 | Cabos de ligação               |
| 5 | Carrocel            |   |                                |

**Fig. 1 Subconjuntos principais do robô**



## Dados principais

KR 210 L150 -2

Número de eixos	6
Limites de carga	ver quadro seguinte

Tipo de robô	KR 210 L150 -2
Manípulo (MC) <sup>1</sup>	210 kg
Capacidade de carga nominal [kg]	150
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]	550
Comprimento do braço [mm]	1500

### KR 210 L150-2

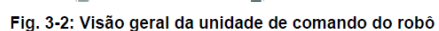
- Manípulo central, carga nominal 150 kg

Eixo	Zona de movimento delimitada pelo software	Velocidade
		150 kg
1	±185°	86 °/s
2	+0°até -146°	84 °/s
3	+155°até -119°	81°/s
4	±350°	100 °/s
5	±125°	110 °/s
6	±350°	184 °/s

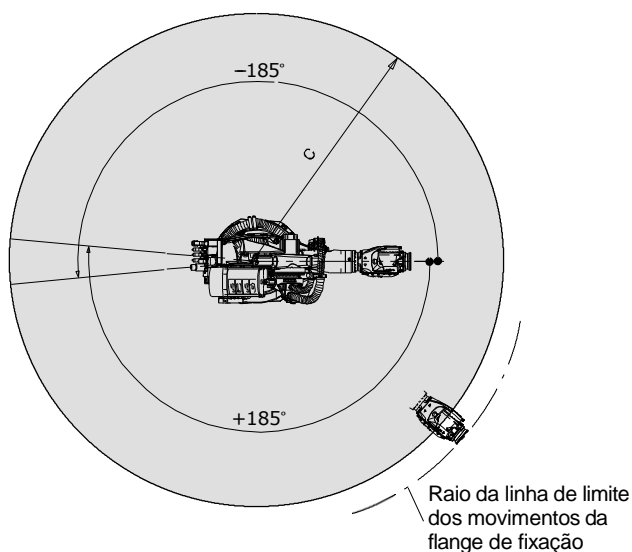
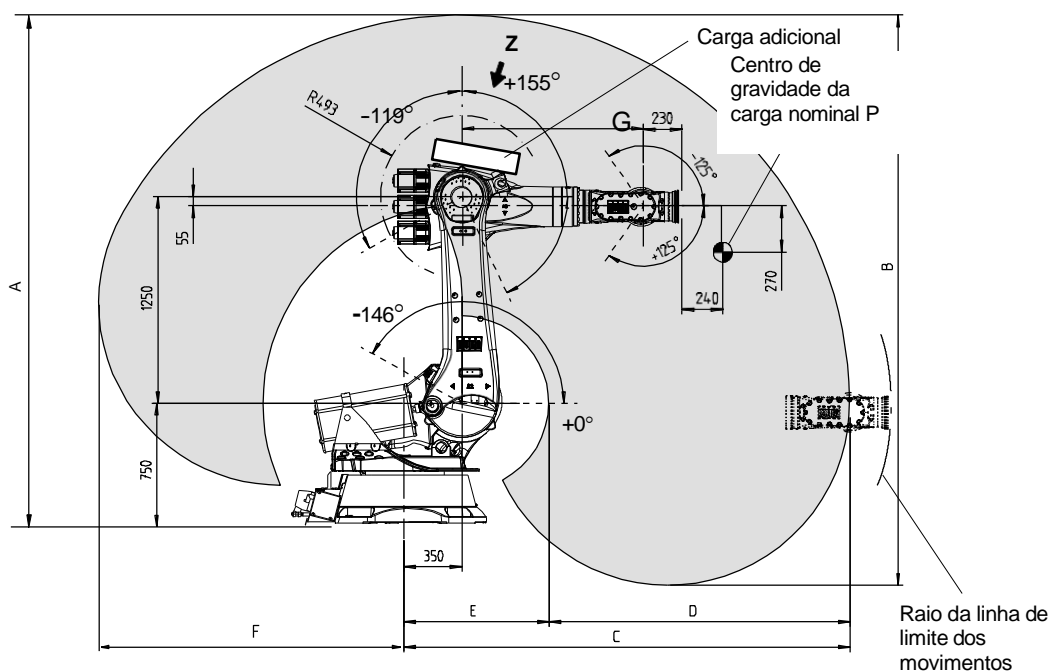


**Peso** 1285 kg

**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)**