

E系列 3d_KEBA动力学参数_E05-L

项目：E系列

版本：v1

编辑：邵茂峰 肖智勇

更新日期： **2023.08.11**

版本说明

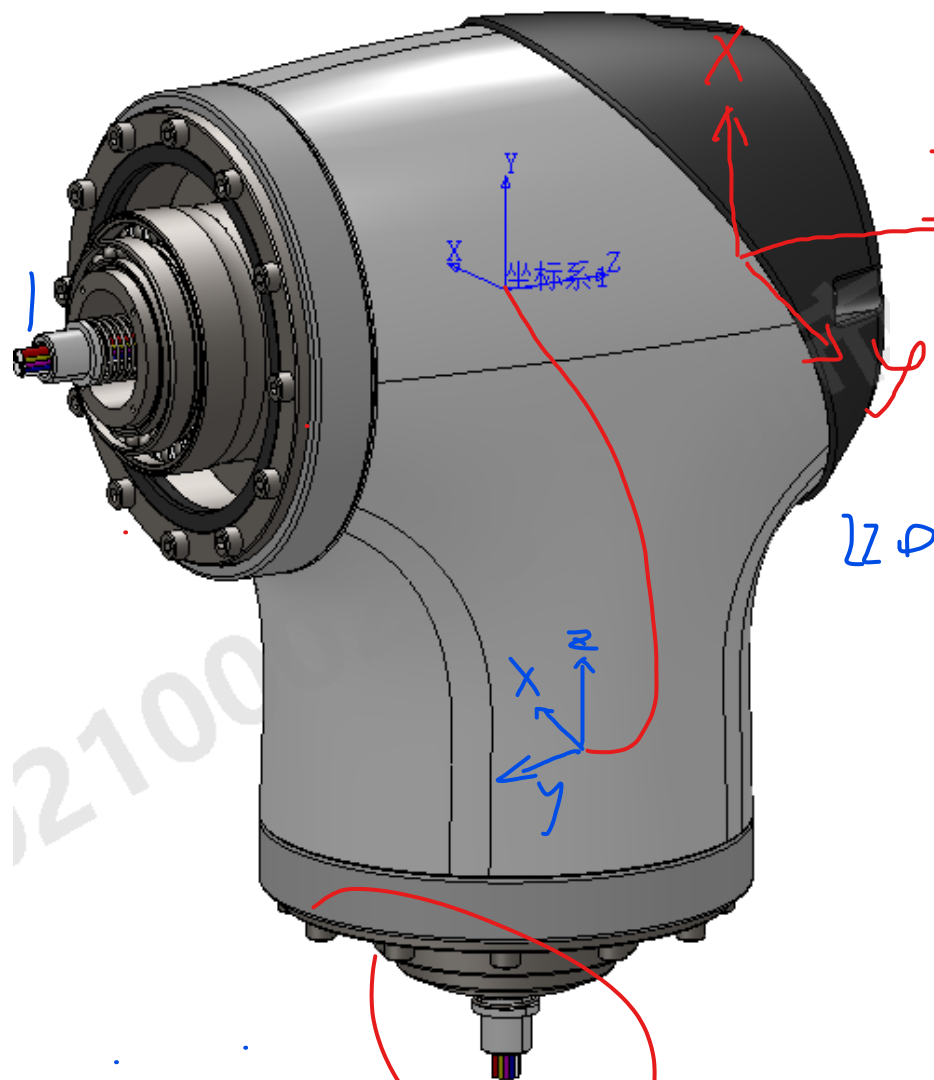


版本	日期	编辑	内容
v0	20220315	肖智勇	新增
v1	20230811	邵茂峰	更新为总线末端

E05-L机械手



J1轴



质量属性

E05 机械手.SLDASM

选项(O)...

覆盖质量属性... 重算(R)

☐ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系1

E05 机械手的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系1

质量 = 8302.69 克

体积 = 1946802.45 立方毫米

表面积 = 1120475.43 平方毫米

重心: (毫米)

X = 0.02

Y = -51.00

Z = -20.43

惯性主轴和惯性主力矩: (克 * 平方毫米)

由重心决定。

lx = (0.00, 0.92, -0.38)	Px = 18317014.70
ly = (0.01, -0.38, -0.92)	Py = 43279623.96
lz = (-1.00, 0.00, -0.01)	Pz = 46167267.06

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。

Lxx = 46167039.42	Lxy = -2116.69	Lxz = -26710.49
Lyx = -2116.69	Lyy = 21944229.27	Lyz = -8797091.54
Lzx = -26710.49	Lzy = -8797091.54	Lzz = 39652637.03

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由输出坐标系决定。

lxx = 71229194.94	lxy = -10333.31	lxz = -30002.41
lyx = -10333.31	lyy = 25410646.84	lyz = -144936.39
lzx = -30002.41	lzy = -144936.39	lzz = 61248381.24

帮助 打印(P)... 复制到剪贴板(C)

E05-L机械手



J2轴

T₀₂

质量属性

E05-L 机械手.SLDASM

选项(O)...

覆盖质量属性...

重算(R)

☐ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系2

E05-L 机械手的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系2

质量 = 3876.23 克

体积 = 1187919.24 立方毫米

表面积 = 507834.46 平方毫米

重心: (毫米)

X = -260.92

Y = 0.01

Z = -112.48

惯性主轴和惯性主力矩: (克 * 平方毫米)

由重心决定。

$I_x = (1.00, 0.00, 0.02)$	$P_x = 6086893.09$
$I_y = (0.00, 1.00, 0.00)$	$P_y = 134685324.38$
$I_z = (-0.02, 0.00, 1.00)$	$P_z = 135131427.58$

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。

$L_{xx} = 6131260.18$	$L_{xy} = 4957.82$	$L_{xz} = 2392349.81$
$L_{yx} = 4957.82$	$L_{yy} = 134685326.69$	$L_{yz} = -963.85$
$L_{zx} = 2392349.81$	$L_{zy} = -963.85$	$L_{zz} = 135087058.18$

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由输出坐标系决定。

$I_{xx} = 55172301.40$	$I_{xy} = -314.02$	$I_{xz} = 116153912.75$
$I_{yx} = -314.02$	$I_{yy} = 447621523.93$	$I_{yz} = -3236.47$
$I_{zx} = 116153912.75$	$I_{zy} = -3236.47$	$I_{zz} = 398982214.41$

帮助

打印(P)...

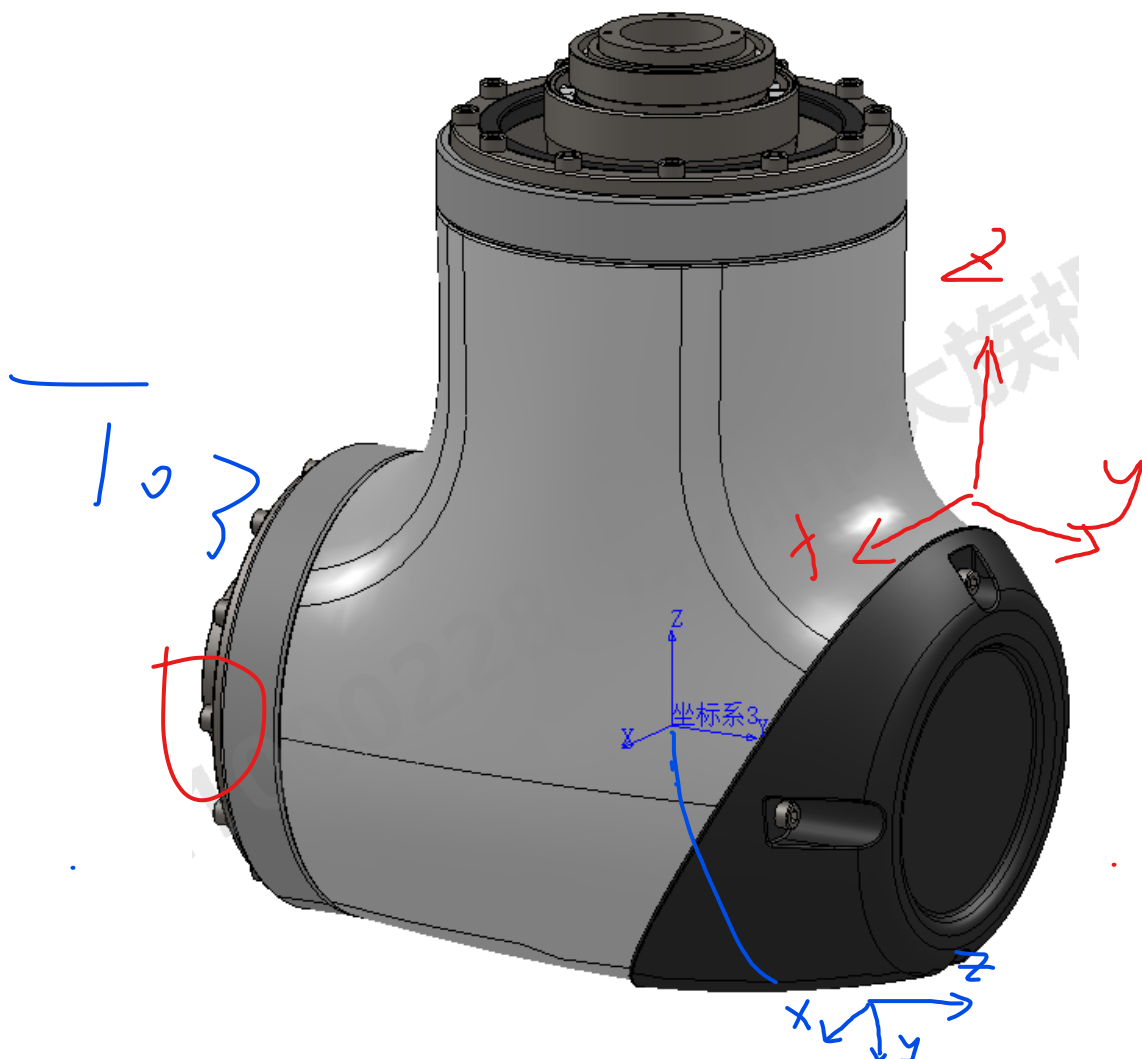
复制到剪贴板(C)

455

E05-L机械手



J3轴



质量属性

E05 机械手.SLDASM

选项(O)...

覆盖质量属性... 重算(R)

☐ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系3

E05 机械手的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系3

质量 = 5316.63 克

体积 = 1246383.13 立方毫米

表面积 = 865680.45 平方毫米

重心: (毫米)

X = 0.08

Y = -18.10

Z = 41.21

惯性主轴和惯性主力矩: (克 * 平方毫米)

由重心决定。

$I_x = (0.00, 0.42, 0.91)$	$P_x = 8780536.18$
$I_y = (0.00, -0.91, 0.42)$	$P_y = 19451517.47$
$I_z = (1.00, 0.00, 0.00)$	$P_z = 21470927.30$

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。

$L_{xx} = 21470885.80$	$L_{xy} = -10308.98$	$L_{xz} = -1091.43$
$L_{yx} = -10308.98$	$L_{yy} = 17583990.80$	$L_{yz} = 4054753.75$
$L_{zx} = -1091.43$	$L_{zy} = 4054753.75$	$L_{zz} = 10648104.35$

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由输出坐标系决定。

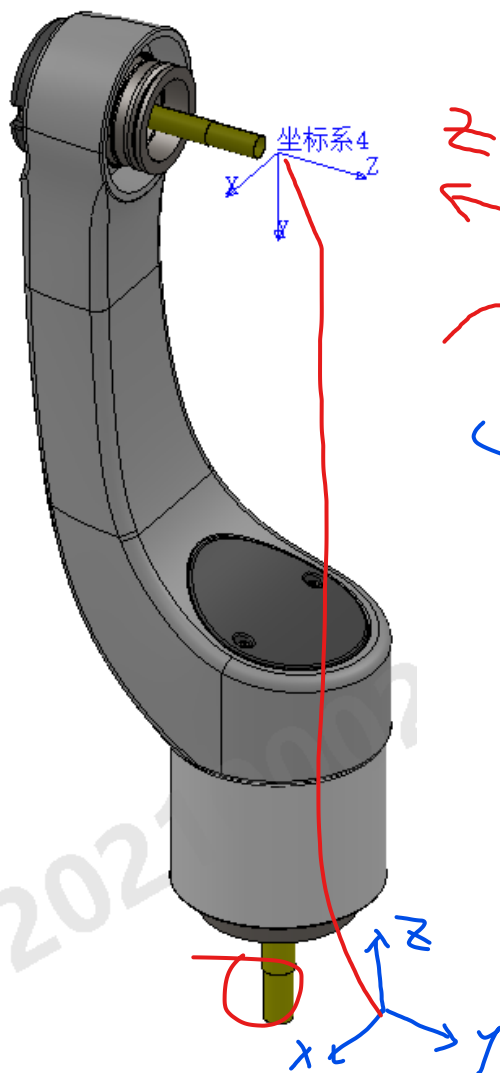
$I_{xx} = 32239127.58$	$I_{xy} = -17533.11$	$I_{xz} = 15359.11$
$I_{yx} = -17533.11$	$I_{yy} = 26611373.33$	$I_{yz} = 90460.51$
$I_{zx} = 15359.11$	$I_{zy} = 90460.51$	$I_{zz} = 12389023.56$

帮助 打印(P)... 复制到剪贴板(C)

E05-L机械手



J4轴



质量属性

E05-L 机械手.SLDASM

选项(O)...

覆盖质量属性... 重算(R)

☐ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系4

E05-L 机械手的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系4

质量 = 2581.24 克

体积 = 792739.52 立方毫米

表面积 = 384582.49 平方毫米

重心: (毫米)

X = 0.03

Y = 218.87

Z = -37.14

惯性主轴和惯性主力矩: (克 * 平方毫米)

由重心决定。

$I_x = (0.00, -0.96, -0.28)$ $P_x = 3940764.14$

$I_y = (0.00, 0.28, -0.96)$ $P_y = 48964919.85$

$I_z = (1.00, 0.00, 0.00)$ $P_z = 49561377.65$

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。

$I_{xx} = 49561362.63$	$I_{xy} = -13462.22$	$I_{xz} = -6498.44$
$I_{yx} = -13462.22$	$I_{yy} = 7464396.28$	$I_{yz} = 12092659.64$
$I_{zx} = -6498.44$	$I_{zy} = 12092659.64$	$I_{zz} = 45441302.73$

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由输出坐标系决定。

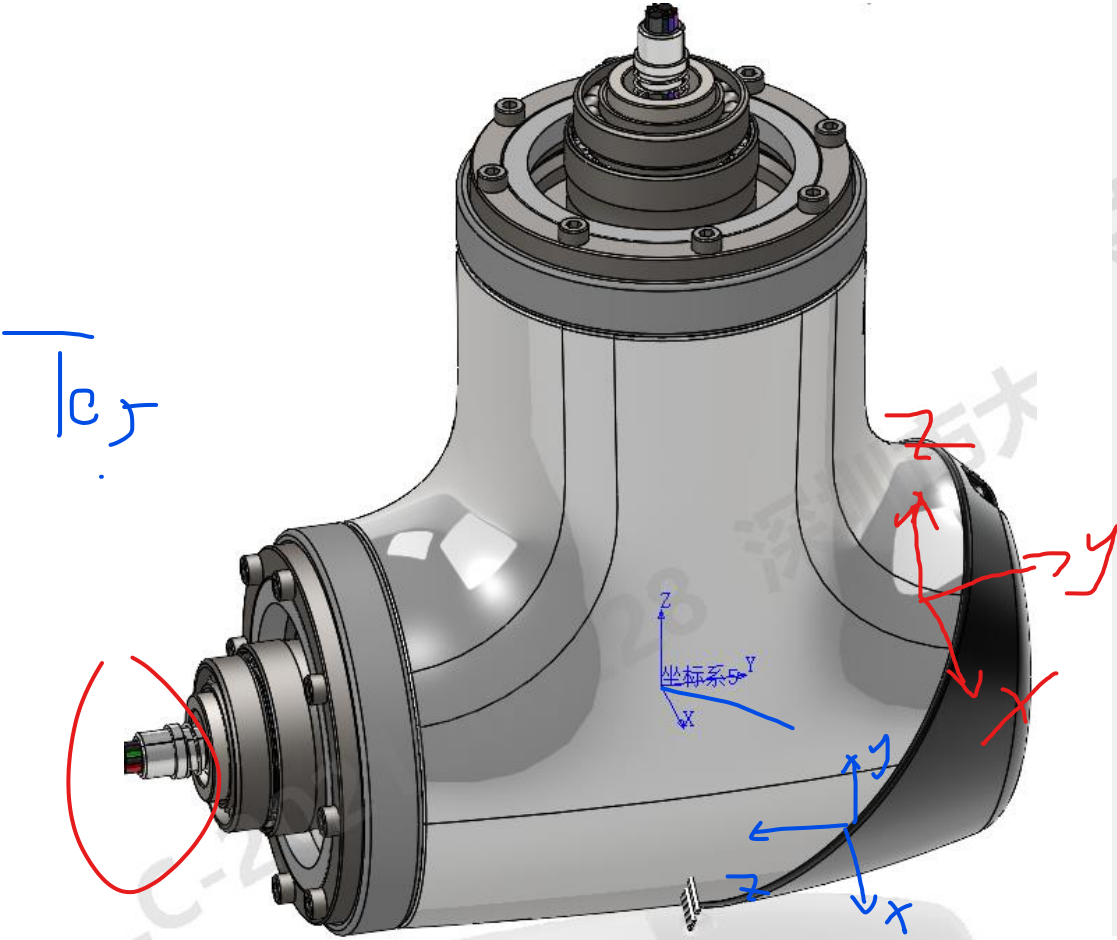
$I_{xx} = 176774093.76$	$I_{xy} = 4296.09$	$I_{xz} = -9512.11$
$I_{yx} = 4296.09$	$I_{yy} = 11025551.03$	$I_{yz} = -8891670.03$
$I_{zx} = -9512.11$	$I_{zy} = -8891670.03$	$I_{zz} = 169092884.21$

帮助 打印(P)... 复制到剪贴板(C)

E05-L机械手



J5轴



质量属性

E05 机械手.SLDASM

选项(O)...

覆盖质量属性... 重算(R)

☐ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系5

E05 机械手的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系5

质量 = 2662.05 克

体积 = 625173.90 立方毫米

表面积 = 502530.38 平方毫米

重心: (毫米)

X = -0.02

Y = -15.07

Z = 36.59

惯性主轴和惯性主力矩: (克 * 平方毫米)

由重心决定。

lx = (0.00, 0.41, 0.91)	Px = 2993951.73
ly = (0.00, -0.91, 0.41)	Py = 6954466.17
lz = (1.00, 0.00, 0.00)	Pz = 7956825.63

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。

Lxx = 7956816.25	Lxy = -1803.46	Lxz = 3094.77
lyx = -1803.46	lyy = 6275966.23	lyz = 1492271.42
Lzx = 3094.77	Lzy = 1492271.42	Lzz = 3672461.05

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由输出座标系决定。

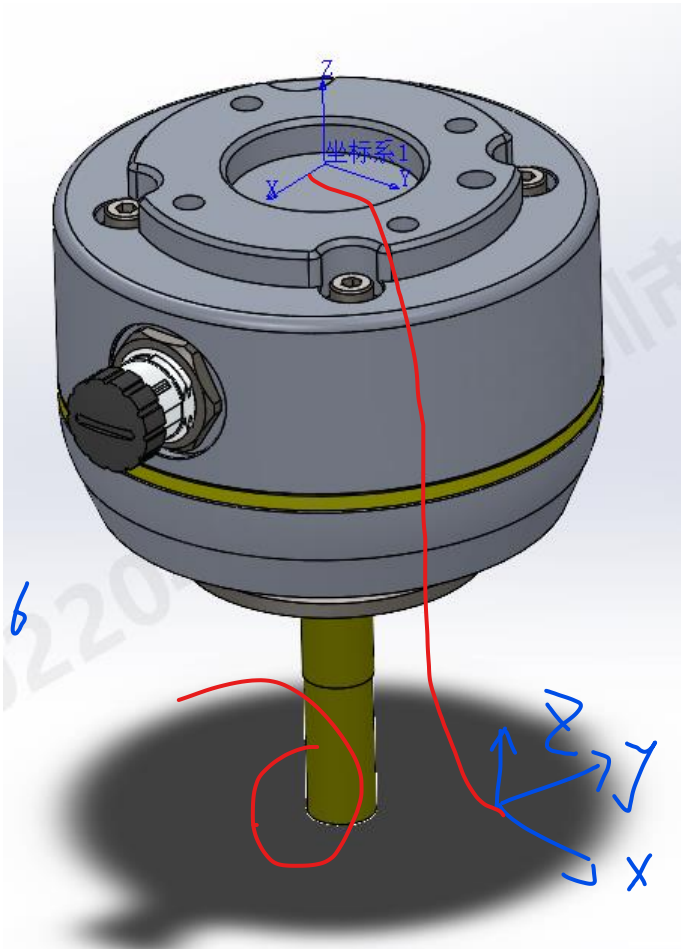
lxx = 12125667.40	lxy = -1040.86	lxz = 1243.51
lyx = -1040.86	lyy = 9840038.94	lyz = 24117.07
lzx = 1243.51	lzy = 24117.07	lzz = 4277241.43

帮助 打印(P)... 复制到剪贴板(C)

E05-L机械手



J6轴



1565

质量属性

14总线末端.SLDASM

选项(O)...

覆盖质量属性... 重算(R)

☐ 包括隐藏的实体/零部件(H)

☐ 创建质心特征

☐ 显示焊缝质量

报告与以下项相对的坐标值: 坐标系1

14总线末端 的质量属性

配置: 默认

坐标系: 坐标系1

质量 = 604.27 克

体积 = 188990.14 立方毫米

表面积 = 137447.07 平方毫米

重心: (毫米)

X = 1.06

Y = -0.03

Z = -34.04

惯性主轴和惯性主矩: (克 * 平方毫米)

由重心决定。

lx = (-1.00, 0.00, -0.07)	Px = 482926.40
ly = (0.00, -1.00, 0.01)	Py = 537683.16
lz = (-0.07, 0.01, 1.00)	Pz = 585655.84

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由重心决定, 并且对齐输出的坐标系。

Lxx = 483409.42	Lxy = 276.90	Lxz = 7019.04
Lyx = 276.90	Lyy = 537684.75	Lyz = -345.58
Lzx = 7019.04	Lyz = -345.58	Lzz = 585171.2

惯性张量: (克 * 平方毫米)

由输出坐标系决定。

lxx = 1183699.40	lxy = 255.53	lxz = -14722.75
lyx = 255.53	lyy = 1238649.07	lyz = 342.82
lzx = -14722.75	lzy = 342.82	lzz = 585846.9

一个或多个零部件具有覆盖属性:

HREF-EC-02-83A 按钮开关线束1<1><默认>@HREF-A14IO-ST-10 14

< >

帮助 打印(P)...

复制到剪贴板(C)



THE END