库卡机器人

1. 弧焊机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 16 L8 arc HW** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/20149108525403.jpg  库卡机器人公司隆重推出真正的气体保护焊接专家KR 16 L8-3 arc HW（Hollow Writst）。此类新型机器人具有一些与众不同的功能特征。比如其机械臂和机械手上有一个50mm宽的通孔，可以保护机械臂上的整套保护气体软管的敷设。由此不仅可以避免保护气体软管组件受到机械性损伤，而且可以防止其在机器人改变方向时随意甩动。既可敷设抗扭转软管组件，也可用于可无限转动的保护气体软管组件。对用户来说，这不仅意味着提高了构件的可接近性及保证了对整套软管的最佳保护，而且还意味着离线编程也得到了简化。  ■ 技术参数   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | 负    荷 | 8kg | 附加负荷 | 12kg | | 最大作用范围 | 2016mm | 重复精确度 | ±0.04mm | | 轴    数 | 6 | 重    量 | 240kg | | 控制系统 | KR C4 | 安装位置 | 地面、天花板 |   ■ 应用领域   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 包装及拣选 | 其它操作 | 焊接及钎焊 | | 保护气体焊 | 激光焊接 | 其它焊接 | | 钎焊 | 涂胶水和密封材料 | 其它涂层 | | 加工 | 激光切割 | 水射流切割 | | 机械加工 | 其它加工方法 | 安装 | | 固定 | 置入，装夹 | 其它种类的安装、拆卸 | | 金属切削机床 | 操作其它机床 | 测量、检测或检验 | | 装货盘 |  |  | |

|  |
| --- |
|  |
| **KR 16 arc HW** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491085539452.jpg  库卡机器人公司隆重推出真正的气体保护焊接专家KR 16 arc HW（Hollow Writst）。此类新型机器人具有一些与众不同的功能特征。比如其机械臂和机械手上有一个58mm宽的通孔，可以保护机械臂上的整套保护气体软管的敷设。 由此不仅可以避免保护气体软管组件受到机械性损伤， 而且可以防止其在机器人改变方向时随意甩动。 既可敷设抗扭转软管组件，也可用于可无限转动的保护气体软管组件。对用户来说，这不仅意味着提高了构件的可接近性及保证了对整套软管的最佳保护，而且还意味着离线编程也得到了简化。  ■ 技术参数   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | 负    荷 | 16kg | 附加负荷 | 12kg | | 最大作用范围 | 1636mm | 重复精确度 | <±0.05mm | | 轴    数 | 6 | 重    量 | 245kg | | 控制系统 | KR C2 edition 2005 | 安装位置 | 地面、天花板 | | 防护等级 | IP 54 | 温度范围 | ＋10℃～＋55℃ |   ■ 应用领域   |  |  |  | | --- | --- | --- | | [焊接及钎焊](http://www.kuka-robotics.com/zh/solutions/solutions_search/?appl_prod=16&appl_use=13) | [保护气体焊](http://www.kuka-robotics.com/zh/solutions/solutions_search/?appl_prod=16&appl_use=14) | [其它焊接](http://www.kuka-robotics.com/zh/solutions/solutions_search/?appl_prod=16&appl_use=17) | | [钎焊](http://www.kuka-robotics.com/zh/solutions/solutions_search/?appl_prod=16&appl_use=18) |  |  | |
|  |  |

1. 切割机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 30 HA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014815143547925.jpg  高精度系列机器人是专为高精度作业设计的，尤其适合激光应用领域或部件测量领域。  ■ 机器人本体主要性能参数   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 机器人型号 Robot model | | KR 30 HA | | 轴数 Controlled axes | | 6 axes | | 最大运动半径 Max. reach | | 2033mm | | 有效运动范围 Stroke | | 1510mm | | 最大负载 Max. load capacity at wrist | | 30kg | | 运动范围  Motion range | J1 | ±185° | | J2 | ﹣135°/+35° | | J3 | ﹣120°/+158° | | J4 | ±350° | | J5 | ±119° | | J6 | ±350° | | 最大运动速度  Max. speed | J1 | 140°/s | | J2 | 126°/s | | J3 | 140°/s | | J4 | 260°/s | | J5 | 245°/s | | J6 | 322°/s | | 重复精度 Repeatability | | ＜±0.05mm | | 机械本体重量 Mechanical unit mass | | 665kg | | 安装位置Mounting position | | 正装       倒装 | | 电源容量Connection | | 14.9KVA | |

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 60 HA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014815144155333.jpg  高精度系列机器人是专为高精度作业设计的，尤其适合激光应用领域或部件测量领域。  ■ 机器人本体主要性能参数   |  |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | --- | | 机器人型号 Robot model | | KR 60HA | KR 60 L45 HA | KR 60 L30 HA | | 轴数 Controlled axes | | 6 axes | 6 axes | 6 axes | | 最大运动半径  Max. reach | | 2033mm | 2230mm | 2429mm | | 有效运动范围 Stroke | | 1510mm | 1670mm | 1821mm | | 最大负载  Max. load capacity at wrist | | 60kg | 45kg | 30kg | | 运动范围  Motion range | J1 | ±185° | ±185° | ±185° | | J2 | ﹣135°/+35° | ﹣135°/+35° | ﹣135°/+35° | | J3 | ﹣120°/+158° | ﹣120°/+158° | ﹣120°/+158° | | J4 | ±350° | ±350° | ±350° | | J5 | ±119° | ±119° | ±119° | | J6 | ±350° | ±350° | ±350° | | 最大运动速度  Max. speed | J1 | 128°/s | 128°/s | 140°/s | | J2 | 102°/s | 102°/s | 126°/s | | J3 | 128°/s | 128°/s | 140°/s | | J4 | 260°/s | 260°/s | 260°/s | | J5 | 245°/s | 245°/s | 245°/s | | J6 | 322°/s | 322°/s | 322°/s | | 重复精度 Repeatability | | ＜±0.05mm | ＜±0.05mm | ＜±0.05mm | | 机械本体重量 Mechanical unit mass | | 665kg | 671kg | 679kg | | 安装位置  Mounting position | | 正装       倒装 | 正装       倒装 | 正装       倒装 | | 电源容量Connection | | 14.9KVA | 14.9KVA | 14.9KVA | |

1. 搬运机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 60-3** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491010107561.jpg  KR 60-3 就像是位行为艺术家，它形同拳头的工作空间为应用领域提供了节省空间和成本的设备方案。  ■ 技术参数   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | 负    荷 | 60/45/30kg | 附加负荷 | 35kg | | 最大作用范围 | 2033/2230/2429mm | 重复精确度 | <±0.06mm | | 轴    数 | 6 | 重    量 | 665/671/679kg | | 控制系统 | KR C4 | 安 装 位 置 | 地面、天花板 |   ■ 应用领域   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 搬运与装卸 | 包装及拣选 | 其它操作 | | 涂漆、表面处理 | 金属压铸机、铸造设备 | 涂漆、上釉 | | 涂胶水和密封材料 | 其它涂层 | 安装 | | 固定 | 置入，装夹 | 其它应用 | | 锻造设备 | 金属切削机床 | 操作其它机床 | | 测量、检测或检验 |  |  | |

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 180 R2900 prime** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/2014910101219627.jpg  更精致、更轻巧，稳定性和精确性超群。作业周期更短，而轨迹精度与节能效果最佳。“KR QUANTEC prime”系列为点焊及其它领域树立了新的绩效标杆。在同等作用半径和负载能力下，“KR 180 R2900 prime”节省重量160公斤，开拓了全新的装配方案。  ■ 技术参数   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | 负    荷 | 180kg | 附加负荷 | 50kg | | 最大作用范围 | 2896mm | 重复精确度 | ±0.06mm | | 轴    数 | 6 | 重    量 | 1106kg | | 控制系统 | KR C4 | 安 装 位 置 | 地面 | | 防护等级 | IP 65 |  |  |   ■ 应用领域   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 搬运与装卸 | 包装及拣选 | 其它操作 | | 焊接及钎焊 | 保护气体焊 | 点焊 | | 激光焊接 | 其它焊接 | 钎焊 | | 金属压铸机、铸造设备 | 涂胶水和密封材料 | 其它涂层 | | 加工 | 激光切割 | 水射流切割 | | 机械加工 | 其它加工方法 | 安装 | | 固定 | 塑料加工设备 | 置入，装夹 | | 其它种类的安装、拆卸 | 维修方面的应用 | 其它应用 | | 锻造设备 | 成型加工机床 | 金属切削机床 | | 操作其它机床 | 测量、检测或检验 | 装货盘 | |

1. 码垛机器人

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 120 R3200 PA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491010116732.jpg  更快、更高、更远。因其结构精致和坚固，此款机器人完美地配合堆垛作业的要求，能把120kg的重物毫无问题的堆垛到很高的高度，其作用范围达3200mm。  ■ 技术参数   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | 负    荷 | 120kg | 附加负荷 | 50kg | | 最大作用范围 | 3195mm | 重复精确度 | ±0.06mm | | 轴    数 | 5 | 重    量 | 1075kg | | 控制系统 | KR C4 | 安装位置 | 地面 |   ■ 应用领域   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 包装及拣选 | 其它操作 | 装货盘 | |

|  |  |
| --- | --- |
| **KR 240 R3200 PA** | |
|  |  |
| http://www.jnguansen.com/images/UploadFile/201491010231518.jpg  尽管负荷高，但仍有最好加速值。为240kg的负载能力而设计，此款机器人以最高的加速值而出类拔萃。它的完美的设计确保最好的加速值——即使在最高负载时。  ■ 技术参数   |  |  |  |  | | --- | --- | --- | --- | | 负    荷 | 240kg | 附加负荷 | 50kg | | 最大作用范围 | 3195mm | 重复精确度 | ±0.06mm | | 轴    数 | 5 | 重    量 | 1103kg | | 控制系统 | KR C4 | 安装位置 | 地面 |   ■ 应用领域   |  |  |  | | --- | --- | --- | | 包装及拣选 | 其它操作 | 装货盘 | |