

如何在不同的工作区间设置不同的安全力的值

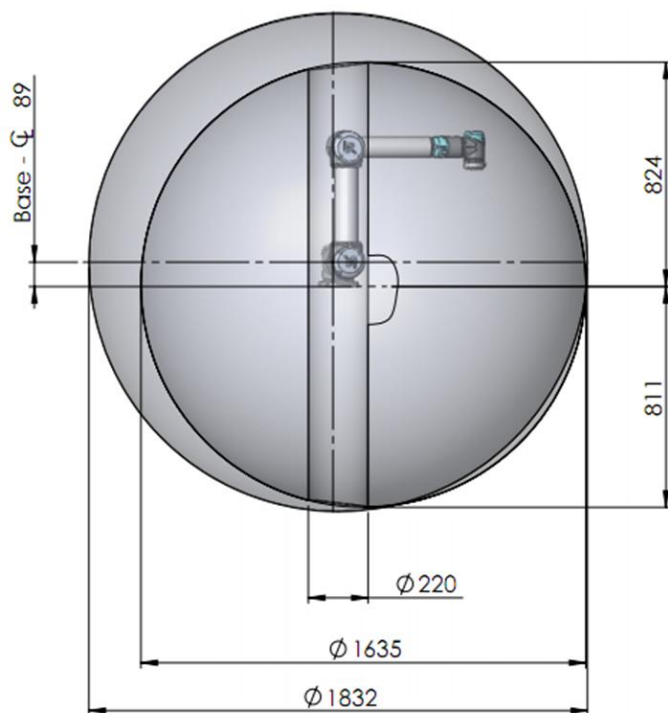
编辑：朱超

机器人软件适用版本：所有

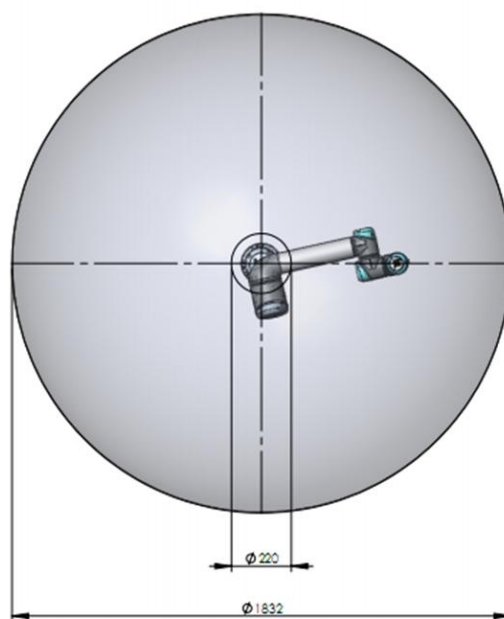
适用机器人：UR5、UR10

编辑时间：2015/6/8

一、UR5 工作范围



UR5 侧视图



UR5 俯视图

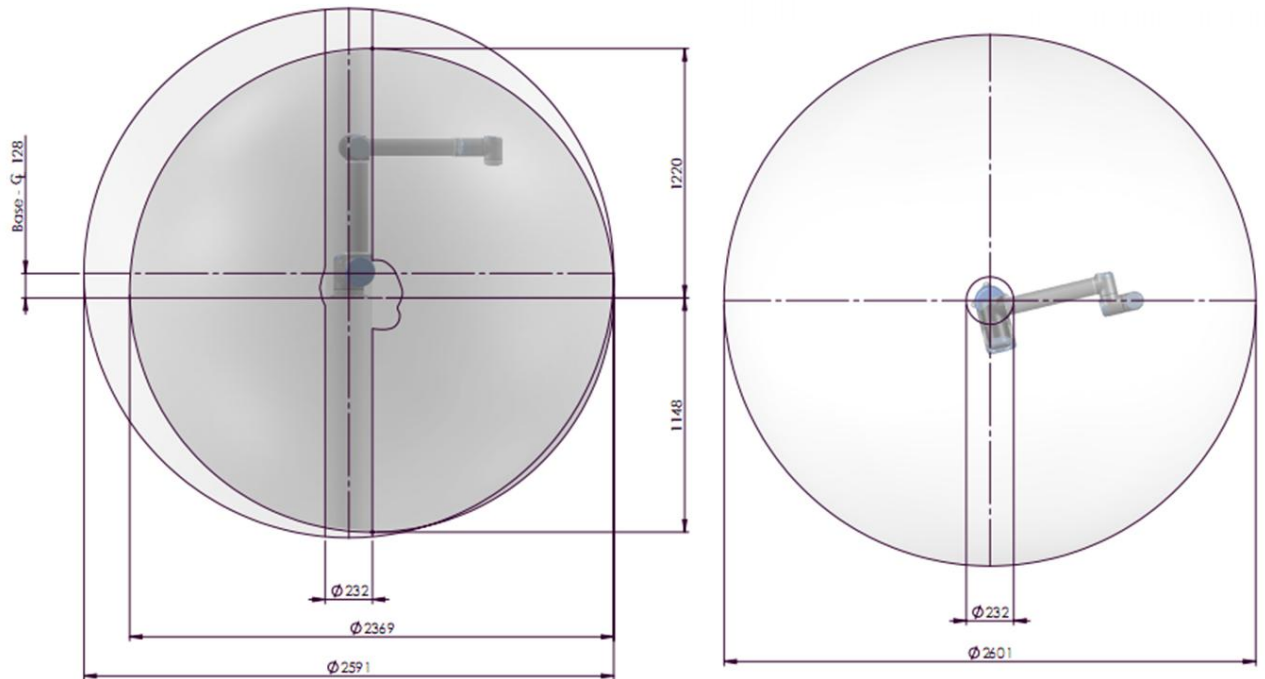
UR5 的工作范围可以近似为半径为 850mm 的球体，但是实际的工作范围则稍有差异。

侧视图 中小圈，表示机器人可以达到在直径为 1635 的圆内达到任何位置，且可以变换姿态。侧视图 中大圈，表示机器人在直径为 1635 到 1832 之间，机器人可以达到，但是机器人不能变换姿态。

我们再看看侧视图中直径为 220 的圈，表示机器人在实际的工作当中，比建议让原始 TCP 运动到这个圈内。



二、UR10 工作范围



UR10 的工作范围可以近似为半径为 1300mm 的球体，但是实际的工作范围以上图为准，相关尺寸的理解和 UR5 类似。