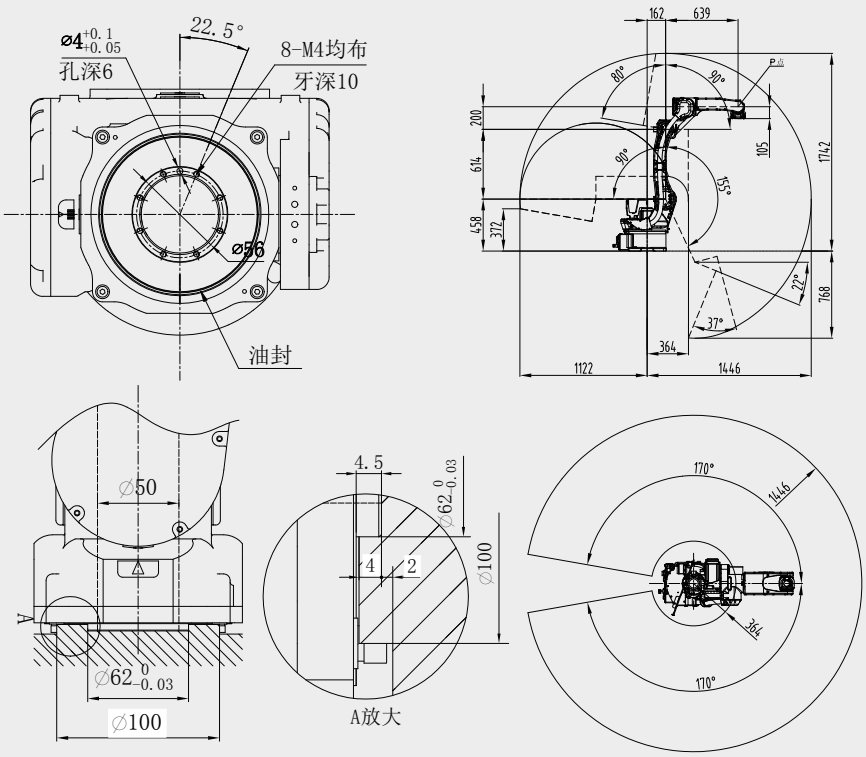
Kaierda
凯尔达

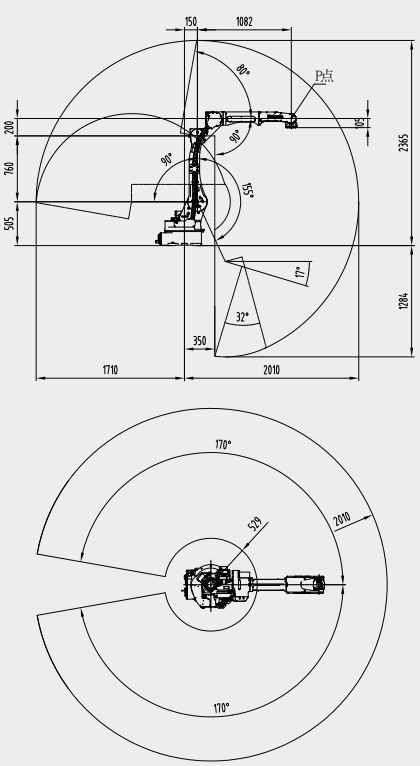
凯尔达机器人本体

(KR1440/KR2010)

外形尺寸及动作范围



KR1440



KR2010

产品优势

1ms高速控制

采用开放式EtherCAT总线高速控制技术，系统循环周期仅为1ms，大大提升系统运动控制性能，提高运动控制精度，扩展性极佳。

断电保护功能

电源模块CPS具有断电保护和信号输出功能，所有数据都能得到有效保护。

振动抑制技术

采用振动抑制技术，专注解决焊接应用中的机器人控制问题。

多机器人专用指令

提高主从协调运动控制的灵活性，用简单的程序结构实现复杂的多机器人协调动作。

设备更紧凑

纤细的关节部件及曲线的手臂形状，降低了与周围设备的干涉。通过可将焊枪线缆内置的中空手臂构造，减少由于线缆干涉导致的动作限制，更方便示教。

机器人本体技术参数

机　型		KR1440	KR2010
构　造		垂直多关节型（6自由度）	
自 由 度		6轴	
驱动方式		AC伺服电机	
最大可搬质量		6kg	
重复定位精度		±0.08mm	
动作范围	A1轴（旋转）	−170° ~+170°	−170° ~+170°
	A2轴（下臂）	−90° ~+155°	−90° ~+155°
	A3轴（上臂）	−90° ~+80°	−90° ~+80°
	A4轴（手臂旋转）	−150° ~+150°	−150° ~+150°
	A5轴（手臂摆动）	−45° ~+180°	−45° ~+180°
	A6轴（手臂回转）	−210° ~+210°	−210° ~+210°
最大速度	A1轴（旋转）	2.6rad/s(150° /s)	4.5rad/s（255° /s）
	A2轴（下臂）	2.6rad/s(150° /s)	3rad/s（175° /s）
	A3轴（上臂）	2.6rad/s(150° /s)	4.6rad/s（265° /s）
	A4轴（手臂旋转）	8rad/s(460° /s)	8rad/s（460° /s）
	A5轴（手臂摆动）	7rad/s(400° /s)	7rad/s（400° /s）
	A6轴（手臂回转）	12.2rad/s(700° /s)	12.2rad/s（700° /s）
振动		4.9 m/s²以下	
制动		全轴制动	
周围温度、湿度		0℃~45℃；20%RH~80%RH；不结露	
电源容量		2KVA	
重量		约180kg	约240kg

控制柜性能参数

项目	规格
通讯接口	EtherCAT,Ethernet
操作界面	中文界面
输入电压	3相AC380V(−10%~+10%),50/60HZ
重量	约120kg
输入输出端口	24个输入端口，24个输出端口

杭州凯尔达焊接机器人股份有限公司
地址：杭州市萧山经济技术开发区长鸣路778号
电话：0571-82765555　网址：www.kaierda.com