

多轴机械手

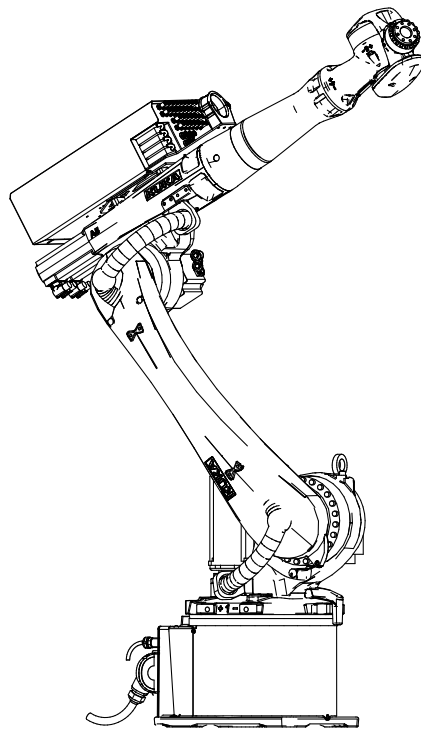
KUKA 布 powered by ARBURG
操作重量：6-120千克

ARBURG

多轴机械手

多轴机械手		ALLROUNDER 机器尺寸/机器型号												
KUKA - powered by ARBURG		额定载荷 ¹⁾ [kg]	270	370	470	520	570	630	720	820	920	1120	375 V	T
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	•												
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	•	•	•	•	•							•	
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	•	•	•									•	
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	•	•	•									•	
KR8 R2010 Cybertech	8				•	•	•						•	
KR12 R1810 Cybertech	12		•	•	•	•	•						•	
KR16 R1610 Cybertech	16		•	•									•	
KR16 R2010 Cybertech	16				•	•	•	•	•	•	•		•	
KR20 R1810 Cybertech	20			•	•	•	•	•	•				•	
KR22 R1610 Cybertech	22			•	•								•	
KR30	30							•	•	•	•		•	
KR60	60							•	•	•	•		•	
KR90	90											•		
KR120	120								•	•	•			

即插即用：预装
阀门技术和多种接
口选择



多种产品的个
性化解决方案

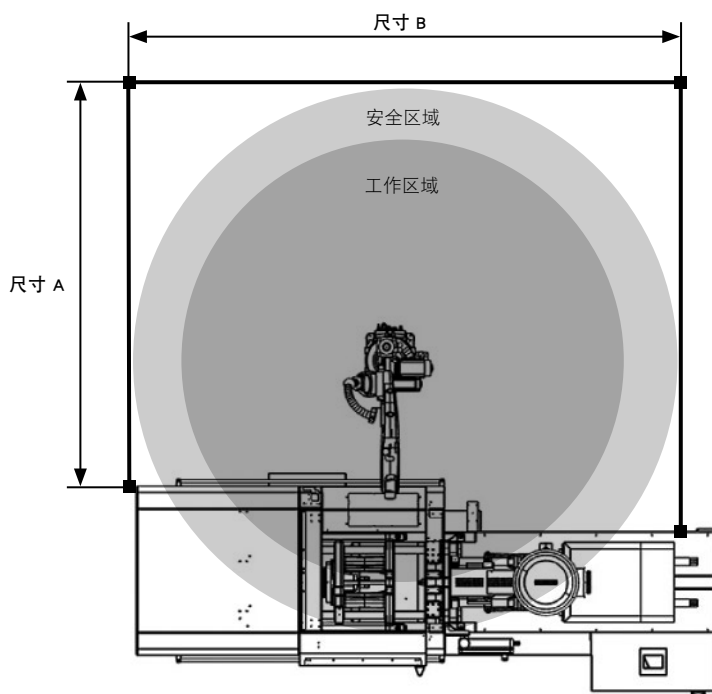
满足现有版本外
的用户加装需求

1) 根据夹具而定

多轴机械手

多轴机械手 KUKA - powered by ARBURG	额定载荷 ¹ [kg]	工作区域 - 半径 [mm]	同轴手臂 [mm]	ALLROUNDER 机器尺寸/机器型号									
				270		370		470		520		570	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	1100	80	1973	2900								
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	1820	80	3293	4340	3217	4540	3187	4740	3337	4840	3237	4940
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	1620	80	2993	3940	2817	4140	2787	4340				
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	1420	80	2593	3540	2367	3740	2437	3940				
KR8 R2010 Cybertech	8	2010	153							3650	5366	3550	5466
KR12 R1810 Cybertech	12	1810	153			3230	4666	3200	4866	3350	4966	3300	5066
KR16 R1610 Cybertech	16	1610	135			2780	4266	2900	4466				
KR16 R2010 Cybertech	16	2010	153							3800	5366	3700	5466
KR20 R1810 Cybertech	20	1810	153					3200	4866	3350	4966	3250	5066
KR22 R1610 Cybertech	22	1610	153					2850	4466	2900	4566		
KR30	30	2033	170										
KR60	60	2033	170										
KR90	90	2700	220										
KR120	120	2500	215										

外形尺寸 A 和 B



*) 外形尺寸 A 和 B (单位为 mm)
1) 根据夹具而定

多轴机械手

多轴机械手 KUKA - powered by ARBURG	额定 载荷 ¹⁾ [kg]	工作区域 - 半径 [mm]	中央手腕 [mm]	ALLROUNDER 机器尺寸/机器型号									
				630		720		820		920		1120	
				A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10	1100	80										
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	1820	80										
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	1620	80										
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	1420	80										
KR8 R2010 Cybertech	8	2010	153	3486	5586								
KR12 R1810 Cybertech	12	1810	153	3136	5186								
KR16 R1610 Cybertech	16	1610	135										
KR16 R2010 Cybertech	16	2010	153	3536	5586	3576	5766	3766	5966	3776	6166		
KR20 R1810 Cybertech	20	1810	153	3136	5186	3226	5366						
KR22 R1610 Cybertech	22	1610	153										
KR30	30	2033	170	3526	5666	3566	5846	3716	6046	3816	6246		
KR60	60	2033	170	3526	5666	3616	5846	3716	6046	3766	6246		
KR90	90	2700	220									4909	8080
KR120	120	2500	215			4578	6870	4678	7070	4728	7270		

多轴机械手 KUKA - powered by ARBURG	额定 载荷 ¹⁾ [kg]	ALLROUNDER 机器尺寸/机器型号			
		375 V (400 mm) ²⁾		T (600 mm) ²⁾	
		A*	B*	A*	B*
KR10 R1100 AGILUS sixx	10				
KR 6 R1820 Cybertech nano	6	3650	4600		
KR 8 R1620 Cybertech nano	8	3250	4200		
KR 10 R1420 Cybertech nano	10	2900	3800		
KR8 R2010 Cybertech	8	4015	5126		
KR12 R1810 Cybertech	12	3560	4726		
KR16 R1610 Cybertech	16	3110	4326		
KR16 R2010 Cybertech	16			3880	5526
KR20 R1810 Cybertech	20			3780	5126
KR22 R1610 Cybertech	22			3380	4726
KR30	30			4220	5606
KR60	60			4225	5606
KR90	90				
KR120	120				

*) 外形尺寸 A 和 B (单位为 mm)

- 1) 根据夹具而定
- 2) 采用的夹具尺寸

配置* | 多轴机械手

使用本多轴机械手的前提是配备一台 ARBURG ALLROUNDER。

夹持器气动阀

- 气动阀，用于控制如下具有抓取功能的部件，如夹具、抓具、气缸，起重和旋转单元等（参阅附加信息）：
 - 1 个，中封式 三位五通阀
- 以下规格的附加的气动阀（最多 15 个）可任意组合（参见附加信息）：
 - 中封式 三位五通阀
 - 中泄式 三位五通阀
 - 带弹簧复位的二位三通阀

夹具真空装置

- 带吸盘的用于抓取部件的真空装置（文丘里原理）
- 附加的真空装置（最多 5 个）
- 所有真空装置均用软管连接在夹具附近。包括用于部件监控的真空开关
- 排气功能确保产品脱落
- 节气功能

气动维护单元

- 一组气动维护单元
- 用于调节压力的手动过滤减压器
- 压力级别监控
- 电动开关功能

控制系统

- 便携式编程设备 KUKA smartPAD
- 内置的 SELOGICA 操作界面
 - 统一的操作系统：机器人和机械手系统的图形化编程流程
 - Teach-in 功能
 - 可通过功能和快捷键进行页面选择
 - 可模拟生产循环流程逐步移动的机械手系统
 - 可编程的流程分支
- 连接机械手系统和注塑机的接口 (EUROMAP 67)
- 用于扩展注塑机实时通讯的 Varan 接口，因此可实现：
 - 记录服务于注塑机和机械手系统的数据
 - 起始位置稳定运行
 - 抽检样品、不合格件和浇口
 - 为第一个和最后一个生产循环设计自有程序
 - 通过从标定位置进入模具减少生产循环时间
 - 可与两个以上抽芯装置通信

夹具的输入/输出

- 带 8 个可编程输入的接口，用于夹持器功能传感器的查问。所有输入都布线于插头上，包括对应插头
- 其他接口（最多 3 个），可供（总计）最多 24 个传感器发出请求
- 可自由编程的输出，用于控制夹具功能的气动阀。所有输出都与气动阀直接连接

周边设备的输入/输出

- 接口 (24V DC) 有 4 个周边设备可自由编程的 I/O。非干接点。布线在开关柜插座上，包括对应插头
- 其他接口 (24V DC) 最多有 60 个可自由编程的入口和出口。非干接点。布线在开关柜插座上，包括对应插头
- 传送带接口（不超过 2 个，230 V AC），单独用于已有的传送带。包括对应插头

其他选项

- 洁净室版本
- 用于限制多轴机械手工作空间的固定挡板
- 放置部件的传送带，包括接口，可扩展到清除键
- 多轴机械手底座
- 地面固定材料

附加信息

- 用于夹具功能的中封式 三位五通气动阀，在阀门未启动时应保持原位，如在打开安全门时急停
- 用于夹具功能的 三位五通中泄式气动阀，如为了确保机器侧顶出能平缓转移部件，应当在未启动阀门情况下不加压接通
- 用于夹具功能的带复位弹簧的弹簧复位型 2 x 二位三通气动阀，如用于浇口夹钳或简单工作的气缸

* 适用于 KUKA cybertec、cybertec nano、KR30-120；欢迎咨询其他设备情况

■ 基本机型

○ 选项

ARBURG GmbH + Co KG

Arthur-Hehl-Strasse
72290 Lossburg
Tel.: +49 7446 33-0
www.arburg.com
contact@arburg.com