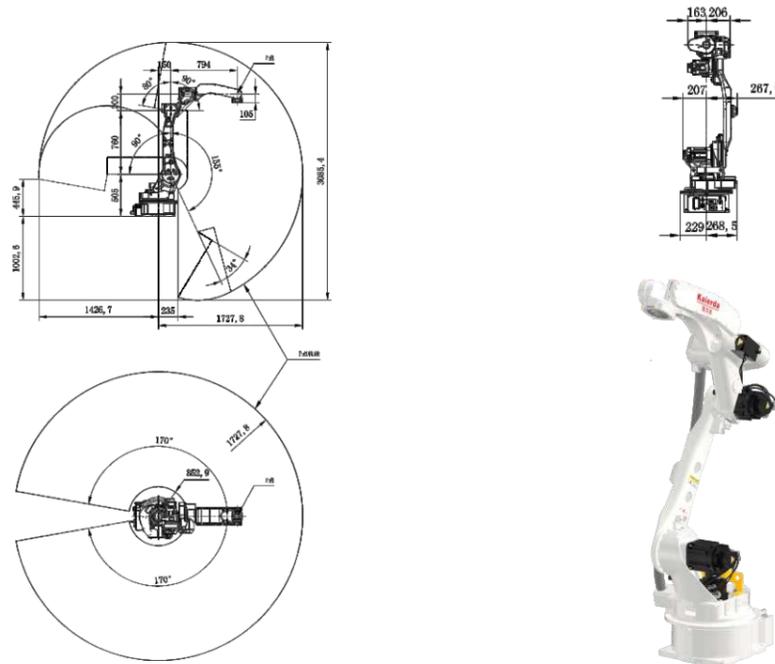


机器人动作范围图(mm)



机器人标准规格参数

型号	KP25	
构造	垂直多关节型	
自由度	6	
工作半径(mm)	1730	
负载(kg)	25	
重复定位精度(mm)	±0.08	
可动范围(°)	A1轴	-170°~+170°
	A2轴	-90°~+155°
	A3轴	-90°~+80°
	A4轴	-150°~+150°
	A5轴	-45°~+180°
	A6轴	-210°~+210°
最大速度(rad/s(°/s))	A1轴	4.4rad/s(252°/s)
	A2轴	3.0rad/s(175°/s)
	A3轴	4.5rad/s(255°/s)
	A4轴	8.0rad/s(460°/s)
	A5轴	7.0rad/s(400°/s)
	A6轴	12.2rad/s(700°/s)
本体质量(kg)	230	
防护等级	本体:IP54,手腕部:IP67	
安装方式	温度(°C)	0~45
	湿度	20~80%(无结露)
	振动加速度(m/s²)	4.9以下
	海拔(m)	1000以下
	其他	无引火性、腐蚀性气体、液体 无溅水、少油、粉尘 远离电磁源 远离磁场
电源容量(KVA)	2	
噪音(db)	77以下	

KC30控制柜参数

型号	KC30
容量	2.0kVA
外形尺寸	555mm×580mm×500mm
通讯接口	EtherCAT, Ethernet
最多可控联动轴	最多可扩展32个,可实现多机器人协作
操作界面	英文/中文界面
输入电压	三相交流380V(-10%~+10%), 50/60HZ
重量	约55kg

Kaierda

凯尔达

股票代码:688255

KP25 多功能机器人

最大负载
25kg



多项专利技术

RTOS 1ms

- 采用开放式EtherCAT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,扩展性能极佳

断电保护

- 机器人控制柜电源模块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,专注解决应用中的机器人控制问题

多机器人指令

- 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

应用范围

可满足打磨、搬运、喷涂、折弯等用户的需求

Kaierda
凯尔达

股票代码:688255

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

*版权归杭州凯尔达焊接机器人股份有限公司所有



官方微信