


KUKA



库卡重负载机器人

KUKA



库卡 —— 您实力雄厚的合作伙伴

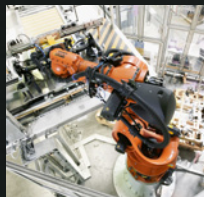
德国制造的品质，以客户为导向的创造力和最高标准：过去几十年来，库卡在此基础上开发了独特的工艺技术，为您带来决定性的最佳工艺流程。我们曾是机器人技术的开路先锋，今天则是全球技术革新的领军者。我们以未来为取向，致力追求将复杂的自动化任务简单化的解决方案。不管您想做什么，亦或面临何种具体任务：库卡几乎能实现您所有的愿望。无论在何种行业，我们都将与业内经验丰富的系统合作伙伴紧密合作，竭诚实现您的愿望。愿我们的领先地位能为您带来巨大的成功。

您获得成功的强大优势。

360 公斤至 1000 公斤的库
卡重负载机器人。

在复杂的高负载作业流程方面，库卡重负载机器人可以为您的企业带来显著的生产力优势。不论是搬运或加工大型沉重部件、工作中转连线、设备辅助工作或是堆垛，它们能够可靠地完成各式各样的任务。

库卡重负载机器人所具备特殊设计型式，是您的作业任务的理想之选。例如耐热的铸造型机器人，即使在高温区域中也能够保持冷静的头脑。此外，冲压连线机器人和卸码垛机器人拥有高达 3326 毫米的超长工作范围，将为您带来绝对的竞争优势。



欢迎更多了解库卡重负载机器人，
请用智能手机扫描此 QR 码。

准备完成最困难的任务。

产品概览

机器人	KR 360-3, KR 360-3 L280-3, KR 360-3 L240-3
	KR 500-3, KR 500 L420-3, KR 500 L340-3
	KR 500-3 MT, KR 500 L480 MT
	KR TITAN KR 1000 titan, KR 1000 L750 titan
控制柜	KR C4、KR C2
示教器	库卡 smartPAD、KCP（库卡控制面板）

灵活 [+]

[+] 生产率高

[+] 修长

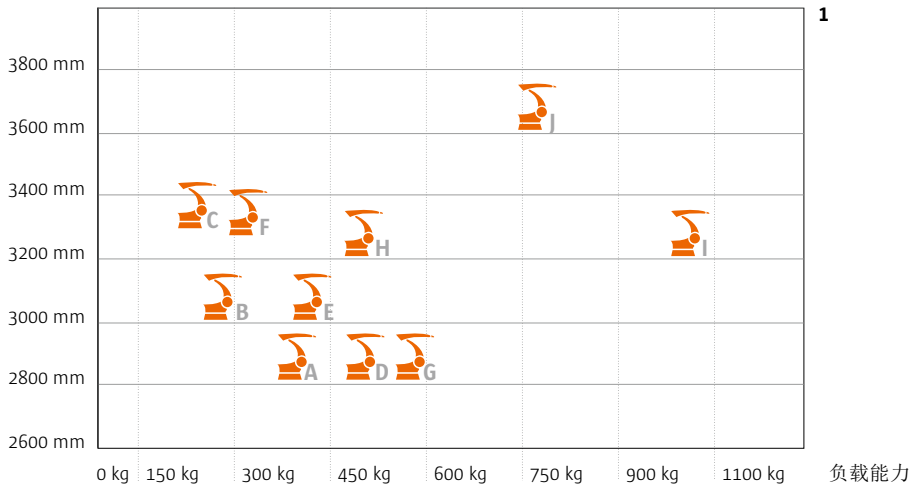
[+] 易维护

[+] 高效性

多样化 [+]



工作范围



- 1 KR 360-3 (A)
 KR 360 L280-3 (B)
 KR 360 L240-3 (C)
 KR 500-3 (D)
 KR 500 L420-3 (E)
 KR 500 L340-3 (F)
 KR 500-3 MT (G)
 KR 500 L480-3 MT (H)
 KR 1000 titan (I)
 KR 1000 L750 titan (J)

优势和功能

生产率高。±0.08 毫米的位置重复精度和最大 500 毫米的加长臂可确保可靠的生产质量。

高效性。负载能力高达 360 公斤和 500 公斤，可处理沉重部件。

灵活。可选择安装于地面或天花板，使机器人在个性化的设备装配中获得最佳使用。

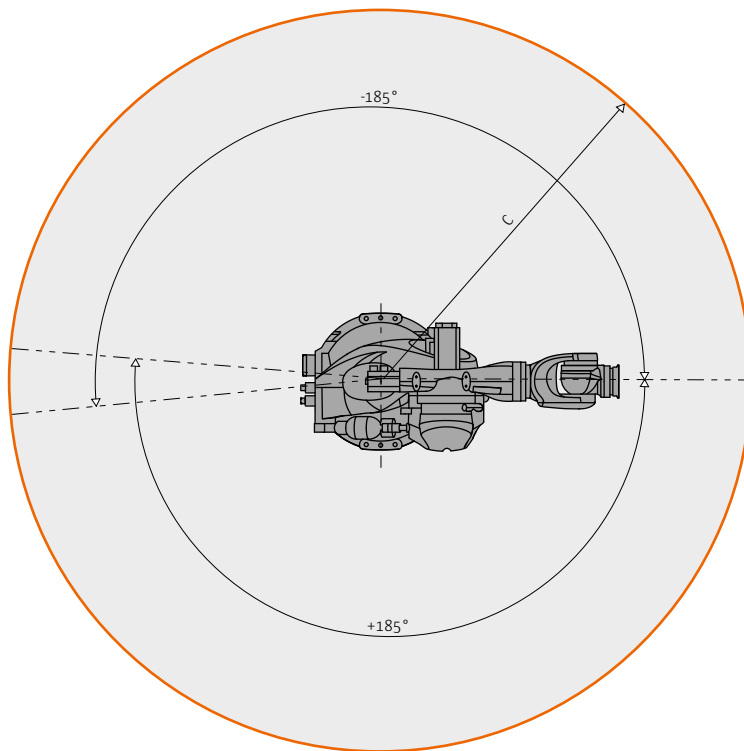
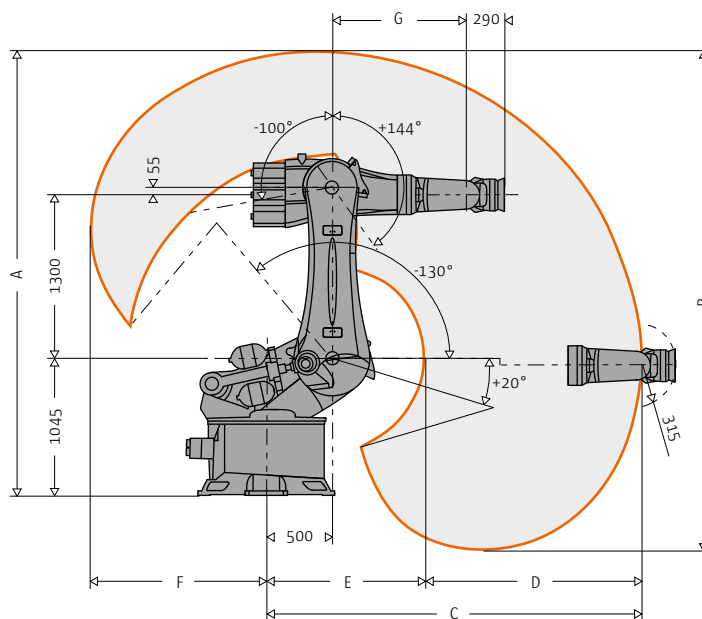
多样化。产品系列包含多种类型，特别是耐高温防水的铸造版型号可确保在所有环境条件下都具备高度的适应性。

修长。空间需求低，干扰轮廓小，因而可在重负载范围内实现更紧凑的工作单元设计。

易维护。库卡机器人具有目前市场上最长的保养周期，最长可达 20000 个运行小时，将生产率提升至最高。

KR 360-3

工作空间 ¹⁾	尺寸 A	尺寸 B	尺寸 C	尺寸 D	尺寸 E	尺寸 F	尺寸 G	体积
KR 360-3	3371 mm	3798 mm	2825 mm	1615 mm	1210 mm	1362 mm	1025 mm	68 m ³
KR 360 L280-3	3621 mm	4297 mm	3076 mm	1833 mm	1243 mm	1612 mm	1275 mm	88 m ³
KR 360 L240-3	3871 mm	4797 mm	3326 mm	1973 mm	1353 mm	1862 mm	1525 mm	114.5 m ³



有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作可供了解的信息。我们的供货范围及提供的服务完全以合同条款为准绳。技术数据和插图仅作为供货参考。保留更改权利。

¹⁾ 针对轴 4/5 交点。

特性和优势

生产率高。 ±0.08 毫米的位置重复精度和最大 500 毫米的加长臂可确保可靠的生产质量。

高效性。 负载能力高达 360 公斤，可处理沉重部件。

灵活。 可选择地面或是天花板上的安装型式，使机器人在个性化的工作单元方案中得到最佳使用。

多样化。 种类繁多的产品系列以及耐高温防水或适用于净室的变型产品可确保在所有环境条件下都具备高度的适应性。



	KR 360-3	KR 360 L280-3	KR 360 L240-3
最大工作范围	2825 mm	3076 mm	3326 mm
额定负载	360 kg	280 kg	240 kg
轴 3/轴 2/轴 1 的额定附加负载	50/100/400 kg	50/100/400 kg	50/100/400 kg
最大总负载	860 kg	780 kg	740 kg
位置重复精度	±0.08 mm	±0.08 mm	±0.08 mm
轴数	6	6	6
安装位置	地面	地面	地面
特殊型号	F	F	F
机器人占地面积	1100 mm x 1100 mm	1100 mm x 1100 mm	1100 mm x 1100 mm
重量（不含控制柜）约	2375 kg	2405 kg	2411 kg

轴参数/ 运动范围

	360 kg 额定负载时的速度	280 kg 额定负载时的速度	240 kg 额定负载时的速度
轴 1 (A1)	+/-185°	98°/s	98°/s
轴 2 (A2)	+20°/-130°	91°/s	91°/s
轴 3 (A3)	+144°/-100°	89°/s	89°/s
轴 4 (A4)	+/-350°	110°/s	110°/s
轴 5 (A5)	+/-120°	111°/s	111°/s
轴 6 (A6)	+/-350°	153°/s	153°/s

运行条件

环境温度 +10 °C 至 +55 °C

防护等级

机器人防护等级 IP 65

机器人腕部防护等级 IP 65

铸造版腕部防护等级 IP 67



控制柜

KR C4

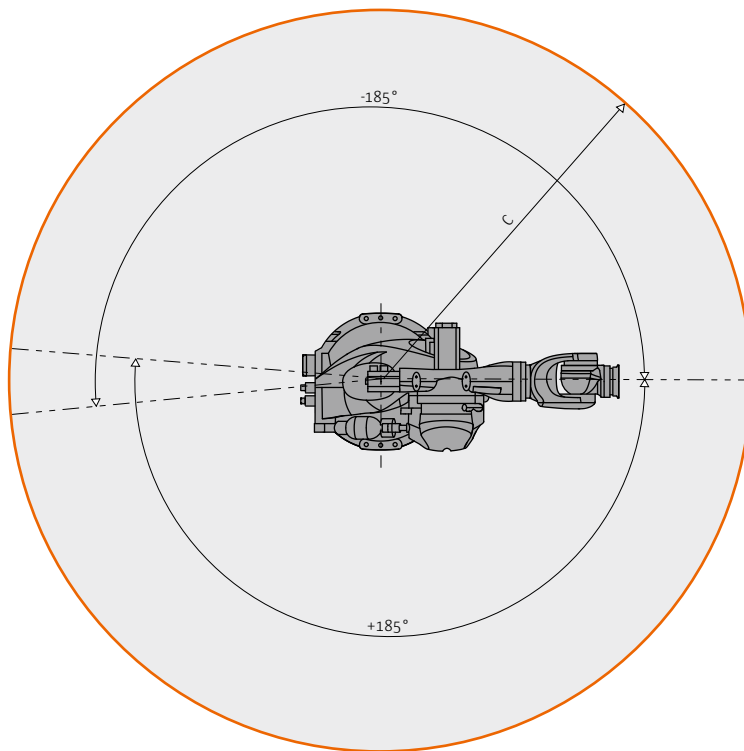
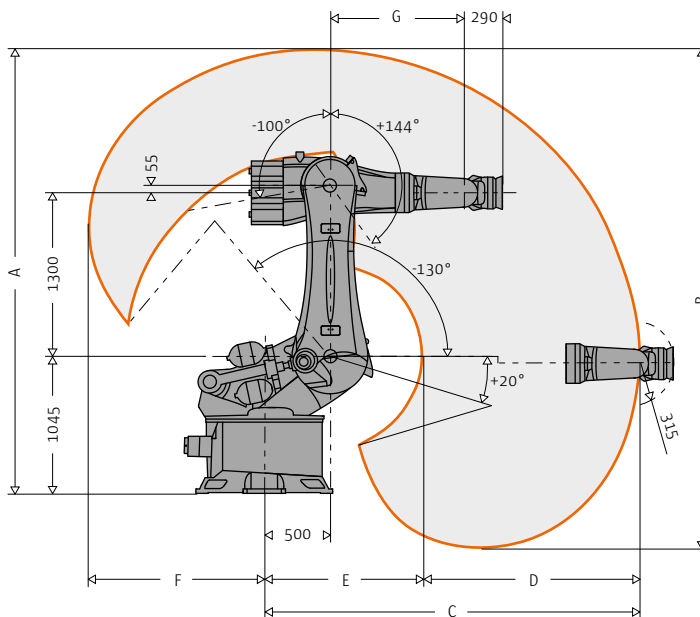


示教器

库卡 smartPAD

KR 500-3

工作空间 ¹⁾	尺寸 A	尺寸 B	尺寸 C	尺寸 D	尺寸 E	尺寸 F	尺寸 G	体积
KR 500-3	3371 mm	3798 mm	2825 mm	1615 mm	1210 mm	1362 mm	1025 mm	68 m ³
KR 500 L420-3	3621 mm	4297 mm	3076 mm	1833 mm	1243 mm	1612 mm	1275 mm	88 m ³
KR 500 L340-3	3871 mm	4797 mm	3326 mm	1973 mm	1353 mm	1862 mm	1525 mm	114.5 m ³



有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作可供了解的信息。我们的供货范围及提供的服务完全以合同条款为准绳。技术数据和插图仅作为供货参考。保留更改权利。

¹⁾ 针对轴 4/5 交点。

特性和优势

生产率高。 ±0.08 毫米的位置重复精度和最大 500 毫米的加长臂可确保可靠的生产质量。

高效性。 负载能力高达 500 公斤，可处理沉重部件。

灵活。 可选择地面或是天花板上的安装型式，使机器人在个性化的工作单元方案中得到最佳使用。

多样化。 产品系列包含多种类型，尤其耐高温防水或适用于净室的产品型号可确保在所有环境条件下都具备高度的适应性。



	KR 500-3	KR 500 L420-3	KR 500 L340-3
最大工作范围	2825 mm	3076 mm	3326 mm
额定负载	500 kg	420 kg	340 kg
轴 3/轴 2/轴 1 的额定附加负载	50/100/400 kg	50/100/400 kg	50/100/400 kg
最大总负载	1000 kg	920 kg	840 kg
位置重复精度	±0.08 mm	±0.08 mm	±0.08 mm
轴数	6	6	6
安装位置	地面、天花板	地面、天花板	地面
特殊型号	F	F	F
机器人占地面积	1100 mm x 1100 mm	1100 mm x 1100 mm	1100 mm x 1100 mm
重量（不含控制柜）约	2375 kg	2405 kg	2411 kg

轴参数/ 运动范围

	500 kg 额定负载时的速度	420 kg 额定负载时的速度	340 kg 额定负载时的速度
轴 1 (A1)	+/-185°	84°/s	84°/s
轴 2 (A2)	+20°/-130°	79°/s	79°/s
轴 3 (A3)	+144°/-100°	73°/s	73°/s
轴 4 (A4)	+/-350°	76°/s	76°/s
轴 5 (A5)	+/-120°	74°/s	74°/s
轴 6 (A6)	+/-350°	123°/s	123°/s

运行条件

环境温度 +10 °C 至 +55 °C

防护等级

机器人防护等级 IP 65

机器人腕部防护等级 IP 65

铸造版腕部防护等级 IP 67



控制柜

KR C4

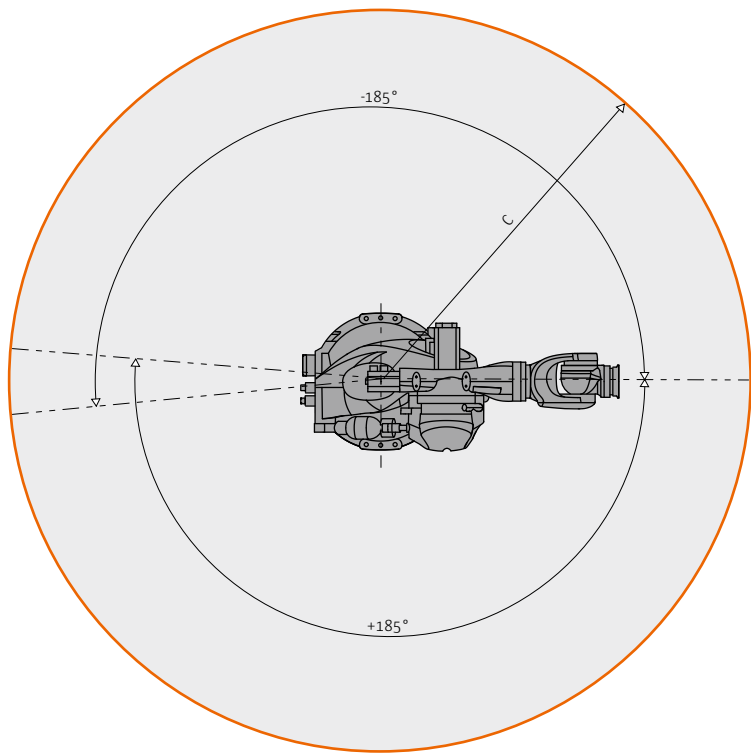
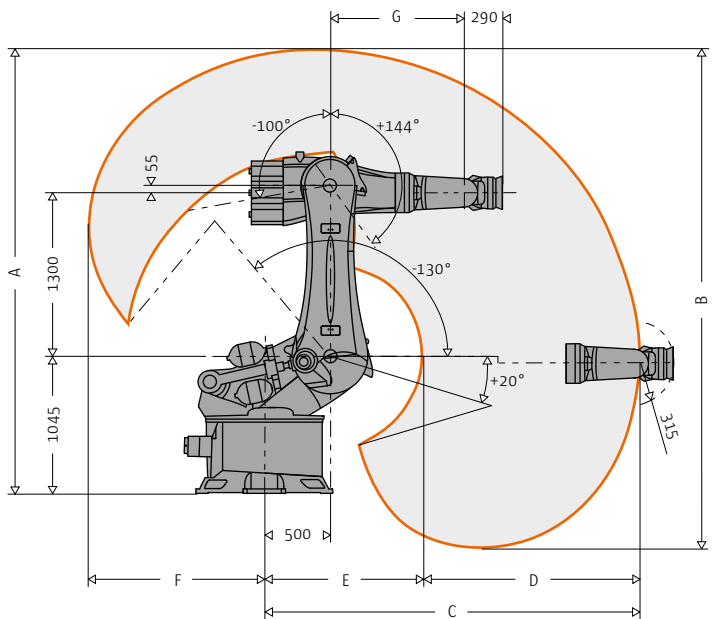


示教器

库卡 smartPAD

KR 500-3 MT

工作空间 ¹⁾	尺寸 A	尺寸 B	尺寸 C	尺寸 D	尺寸 E	尺寸 F	尺寸 G	体积
KR 500-3 MT	3371 mm	3798 mm	2825 mm	1615 mm	1210 mm	1362 mm	1025 mm	68 m ³
KR 500 L480 MT	3871 mm	4797 mm	3326 mm	1973 mm	1353 mm	1862 mm	1525 mm	118 m ³



有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作可供了解的信息。我们的供货范围及提供的服务完全以合同条款为准绳。技术数据和插图仅作为供货参考。保留更改权利。

¹⁾ 针对轴 4/5 交点。

特性和优势

多样化。在作用力最高可达 8000 牛的情况下铰接臂工业机器人可以精确地进行多种运动。

高效性。最佳适用于铣削沉重、坚硬的材料和需要很高作用力的其它加工过程如搅拌摩擦焊接、钻孔和铆接。

工作范围广。工作范围长达 3326 毫米，可加工大型部件。

灵活。有铸造机器人设计型式或铣削专用型号（见图示）可供选择。



KR 500-3 MT

KR 500 L480-3 MT

最大工作范围	2825 mm	3326 mm
额定负载	500 kg	480 kg
轴 3/轴 2/轴 1 的额定附加负载	50/100/400 kg	50/100/400 kg
最大总负载	1000 kg	980 kg
位置重复精度	±0.08 mm	±0.08 mm
轴数	6	6
安装位置	地面	地面
特殊型号	F	F
机器人占地面积	1000 mm x 1000 mm	1000 mm x 1000 mm
重量（不含控制柜）约	2427 kg	2463 kg

轴参数/ 运动范围

500 kg 额定负载时的速度 480 kg 额定负载时的速度

轴 1 (A1)	+/-185°	42°/s	42°/s
轴 2 (A2)	+20°/-130°	42°/s	42°/s
轴 3 (A3)	+150°/-94°	42°/s	42°/s
轴 4 (A4)	+/-350°	76°/s	76°/s
轴 5 (A5)	+/-118°	74°/s	74°/s
轴 6 (A6)	+/-350°	123°/s	123°/s

运行条件

环境温度 +10 °C 至 +55 °C

防护等级

机器人防护等级 IP 65

机器人腕部防护等级 IP 65

铸造版腕部防护等级 IP 67



控制柜

KR C4

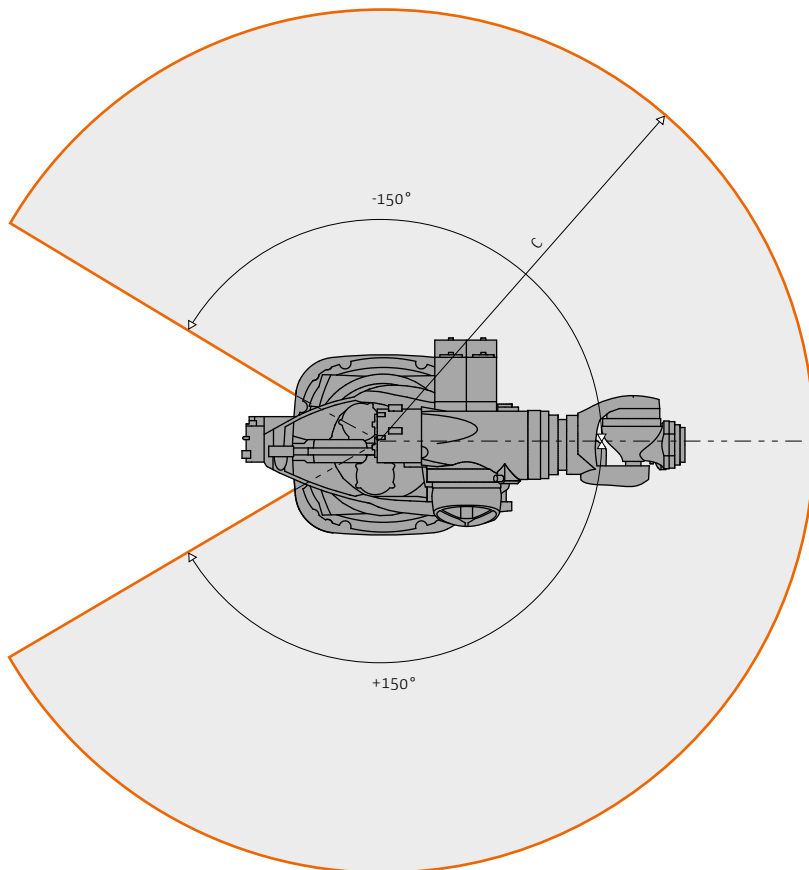
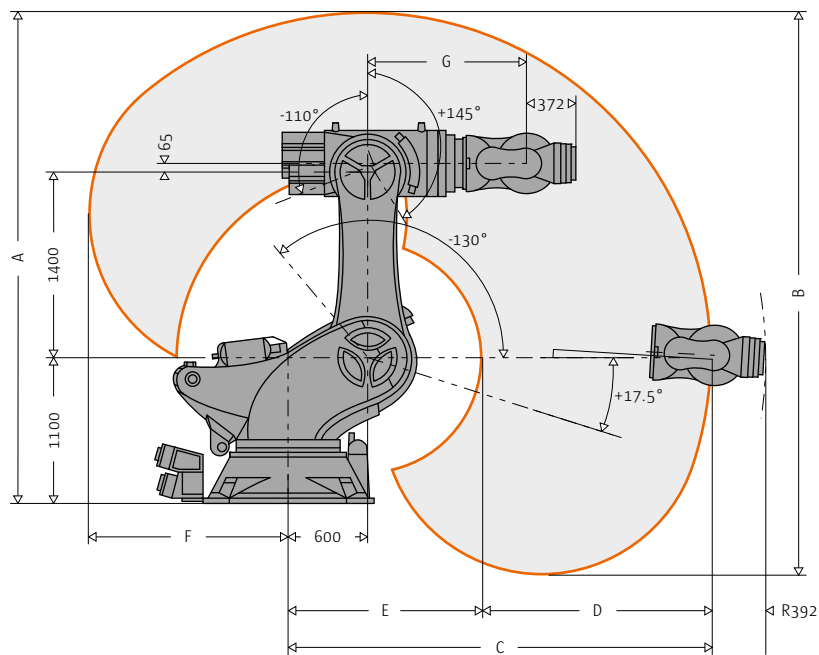


示教器

库卡 smartPAD

KR 1000 TITAN

工作空间 ¹⁾	尺寸 A	尺寸 B	尺寸 C	尺寸 D	尺寸 E	尺寸 F	尺寸 G	体积
KR 1000 titan	3702 mm	4225 mm	3202 mm	1732 mm	1470 mm	1502 mm	1200 mm	79.8 m ³
KR 1000 L750 titan	4101 mm	5024 mm	3601 mm	2022 mm	1579 mm	1901 mm	1600 mm	122.6 m ³



有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作可供了解的信息。我们的供货范围及提供的服务完全以合同条款为准绳。技术数据和插图仅作为供货参考。保留更改权利。

¹⁾ 针对轴 4/5 交点。

特性和优势

快速。 高速和动态加速缩短了作业周期。

可扩展。 通过与库卡外围设备（如线性轴）组合使用，可提供多种附加的应用可能性。

生产率高。 干扰轮廓最小，从而可在应用中近距离定位，并扩展可有效利用的工作空间。

高效。 机器人精度更高意味着加工质量更高、废品更少、加工成本更低，从而效率更高。

集成简便。 可简便地集成到设备和系统中，因为无需进行底座适配。这样则节省了附加的投资成本。



KR 1000 titan

KR 1000 L750 titan

最大工作范围	3202 mm	3601 mm
额定负载	1000 kg	750 kg
轴 3/轴 2/轴 1 的额定附加负载	50 kg/-/-	50 kg/-/-
最大总负载	1050 kg	800 kg
位置重复精度	±0.1 mm	±0.1 mm
轴数	6	6
安装位置	地面	地面
特殊型号	F	F
机器人占地面积	2000 mm x 2000 mm	2000 mm x 2000 mm
重量（不含控制柜）约	4690 kg	4740 kg

轴参数/ 运动范围

1000 kg 额定负载时的速度 750 kg 额定负载时的速度

轴 1 (A1)	+/-150°	58°/s	58°/s
轴 2 (A2)	+17.5°/-130°	50°/s	50°/s
轴 3 (A3)	+145°/-110°	50°/s	50°/s
轴 4 (A4)	+/-350°	60°/s	60°/s
轴 5 (A5)	+/-118°	60°/s	60°/s
轴 6 (A6)	+/-350°	72°/s	72°/s

运行条件

环境温度 +10 °C 至 +55 °C

防护等级

机器人防护等级 IP 65
 机器人腕部防护等级 IP 65
 铸造版腕部防护等级 IP 67



控制柜

KR C2 2005 版



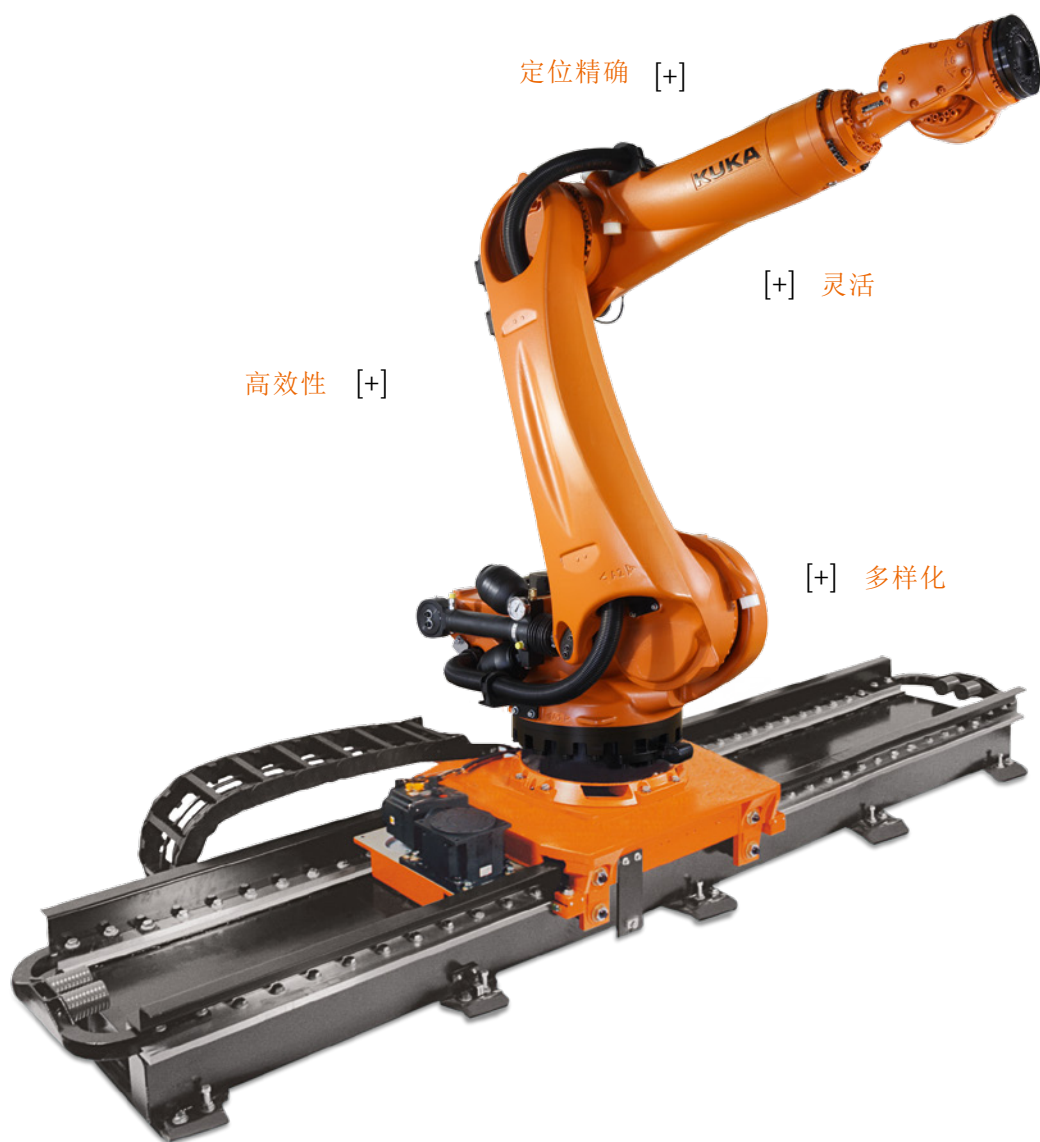
示教器

KCP

KL 1500-3

产品概览

线性滑轨	KL 1500-3 T, KL 1500-3 S, KL 1500-3
设计用于机器人系列	高负载、重负载
控制柜	KR C4
示教器	库卡 smartPAD



定位精确 [+]

[+] 灵活

高效性 [+]

[+] 多样化

优势和功能

灵活。移动行程长达 30 米，使工作空间扩大为数倍于机器人的工作范围，特别适用于设备间的联机。

高效性。还具备一种高扭矩的设计型式（如用于铣削应用），以及一种用于要求速度极高和作业周期极短任务的高速机型。

多样化。可分地面或天花板安装机型；针对恶劣作业环境，亦提供防污盖板。

定位精确。在一个线性轴上可运行最多四架机器人，可更加适应现场要求和作业空间。



	KL 1500-3 T	KL 1500-3 S	KL 1500-3
滑车数量	4	4	4
最大额定行程	30000 mm	30000 mm	30000 mm
最高速度	1.89 m/s	2.35 m/s	1.45 m/s
位置重复精度	< ±0.02 mm	< ±0.02 mm	< ±0.02 mm
轴数	1	1	1
特殊型号	CV	CV	CV
安装位置	地面、天花板	地面、天花板	地面、天花板
滑车重量	440 kg	440 kg	440 kg
额定负载	3800 kg	3800 kg	2000 kg
支座重量每米	345 kg	345 kg	345 kg
最小额定行程	1000 mm	1000 mm	1000 mm
额定行程梯度	500 mm	500 mm	500 mm
传动方式	齿条	齿条	齿条

运行条件

环境温度 ————— +10 °C 至 +55 °C



控制柜

KR C4



示教器

库卡 smartPAD

KL 3000

产品概览

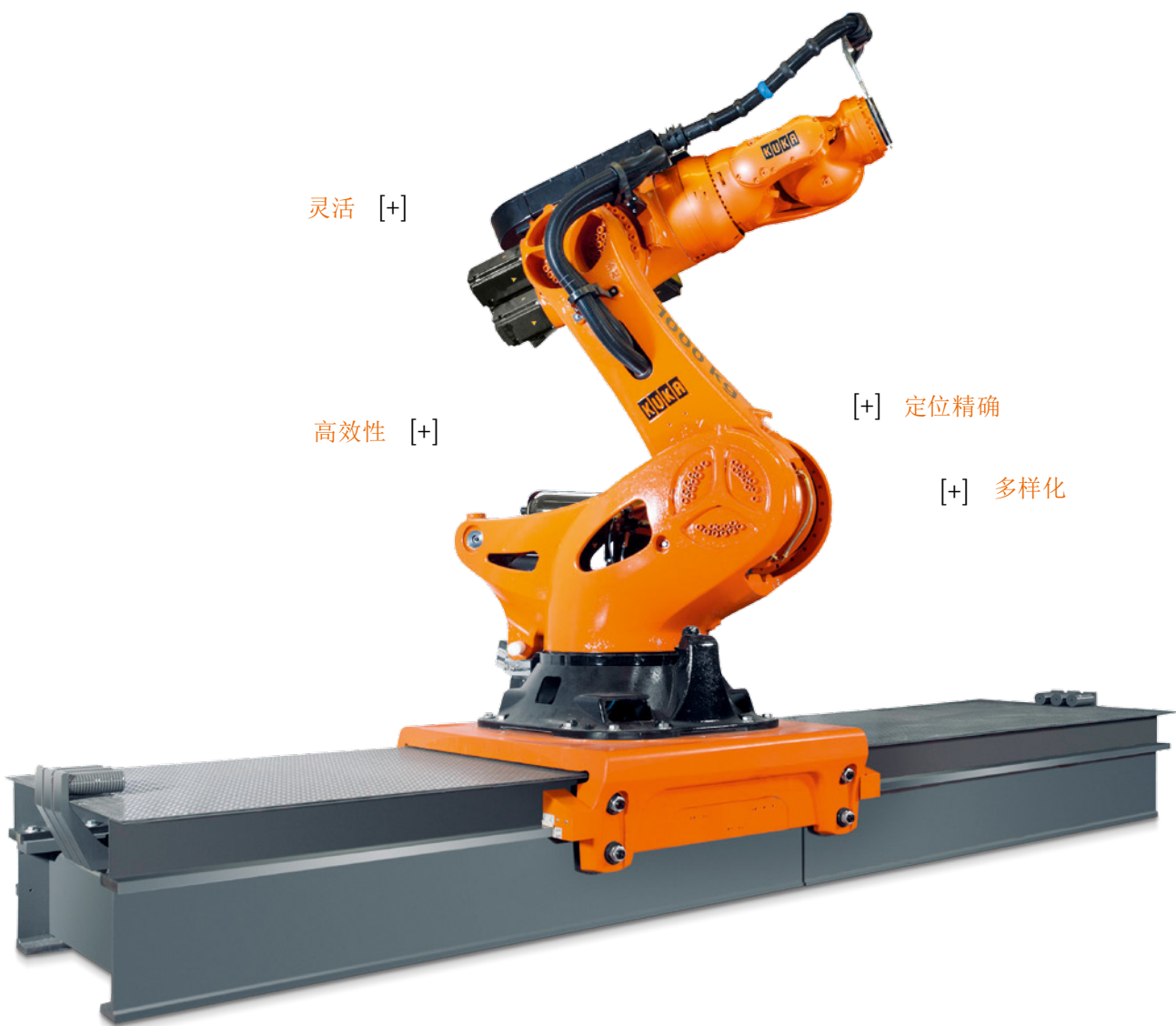
线性滑轨	KL 3000
设计用于机器人系列	重负载
控制柜	KR C4、KR C2
示教器	库卡 smartPAD、KCP（库卡控制面板）

灵活 [+]

高效性 [+]

[+] 定位精确

[+] 多样化



优势和功能

灵活。移动行程长达 30 米，使工作空间扩大为数倍于机器人的工作范围，

高效性。工作快速精确，并具备最高的负载能力和耐用性。

多样化。针对恶劣作业环境，亦提供防污盖板。

定位精确。在一个线性轴上可运行最多两架机器人，可更加适应现场要求和作业空间。



KL 3000

滑车数量	2
最大额定行程	29800 mm
最高速度	1.45 m/s, 配备 K 电机
位置重复精度	< ±0.02 mm
轴数	1
特殊型号	CV
安装位置	地面
滑车重量	2500 kg
额定负载	6500 kg
支座重量每米	720 kg
最小额定行程	800 mm
额定行程梯度	500 mm
传动方式	齿条

运行条件

环境温度	+10 °C 至 +55 °C
------	-----------------



控制柜

KR C4、KR C2 2005 版



示教器

库卡 smartPAD、KCP (库卡控制面板)

一个无与伦比的团队。

产品概览

[+] 协作更快速



不管您决定采用哪种机器人，库卡都会给您提供合适的系统组件。库卡机器人将面向未来的机器人技术的基本特性都结合在一起。满足高负载、超长的工作范围和最高精度的要求。达到从未有过的简单、可靠和灵活性。由于突出的几乎 100% 的可用性，库卡机器人使您每天的自动化工艺流程比以往更容易估算，并且从投资开始即是如此。

[+] 协作更安全



KR C4 系统控制器

KR C4 — 引领未来的控制系统。更高效、更安全、更灵活。因为这种全能型控制系统不仅控制库卡机器人。通过机器人的开放式系统架构，该控制系统还管理着所有机械装置，甚至整套设备。KR C4 为自动化的明天打下了坚实的基础。这显著降低了自动化方面的集成、保养及维护成本。同时，还可不断提升系统的效率和灵活性。KR C4 可保证必要的开放性，以满足未来系统的需求。

99.99%

利用率。坚固耐用且易保养，这个无与伦比的团队将不断地致力于帮助您取得成功。

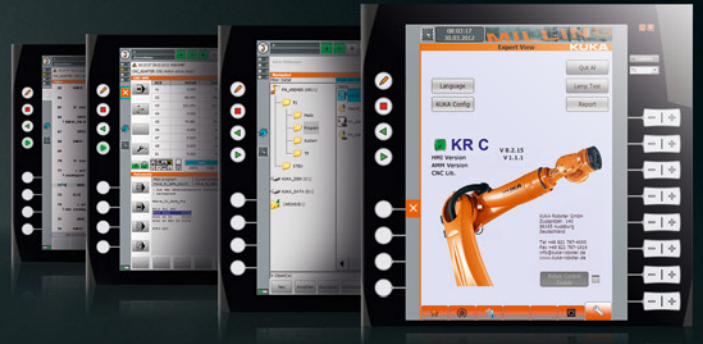
[+] 协作更简单



库卡 smartPAD 手持示教器

操作机器人的最简便方式。触摸屏。图形辅助。灵活互动。库卡 smartPAD 通过一个大触摸屏来操作机器人和屏幕上所显示的全套设备。在任何时刻都会为用户显示其在那一时刻正好需要的操作元件。要将用户的注意力吸引到最重要的因素上，以便其能够直观、简单、快速并有效地工作。

[+] 协作更多样化



为每个任务都准备了一个最佳的高效软件解决方案。库卡的功能和应用软件包给库卡机器人注入了生命。这些功能和应用软件包给机器人赋予了应用自动化解决方案中不同行业特定功能的能力。粘贴、移动、加工、测量、搬运或者与其它机器人或人的同步协作：库卡功能和应用软件包使自动化变得简单。

KR C4

引领未来的控制系统

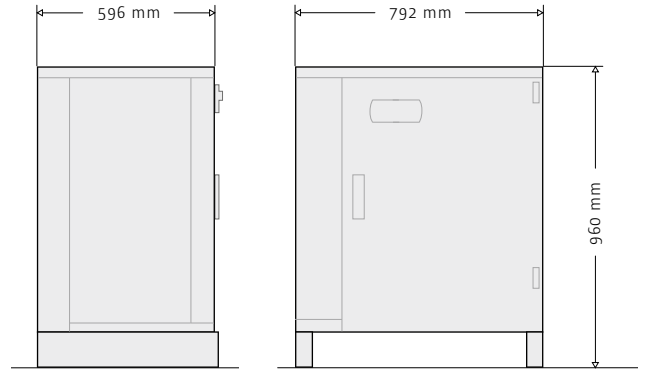
更高效、更安全、更具柔性和更智能化。 KR C4 是应今天和未来的自动化要求而开发的，其决定性优势在于：它借助其开放式系统架构，成为简便集成的能手。它能运用各种不同的编程语言，特别适用于库卡机器人机械系统。它能承担各种负载级别机器人各种不同的任务，并控制整套设备。使用 KR C4，所有整合的控制系统 — 安全控制（SafetyControl）、机器人控制（RobotControl）、运动控制（MotionControl）及逻辑控制（LogicControl）— 均拥有相同的数据基础和基础设施并可以对其进行智能化使用和分享。使系统具有最高性能、可升级性和灵活性。无论是现在还是未来。





1 不断地减少硬件、电缆和插头的使用，提高了系统可用性

2 KR C4 的尺寸



1

2

特性和优势

全能机器。安全、机器人、逻辑、运动控制——KR C4 控制系统集所有功能于一身。并且不费吹灰之力即可控制整套设备。

万能应用。开放式系统架构使得 KR C4 在控制库卡机器人的同时还可操控辅助轴，在最小的空间内实现最大的灵活性、可扩展性、性能及开放性。

不受负载能力影响。KR C4 统一控制所有库卡机器人从低到高的各级负载能力。

通信高手。除自身机器人语言 KRL 外，KR C4 还可理解数控加工领域的语言 (G-Code) 及 PLC (可编程逻辑控制器) 语言，例如，可与 Siemens® 或 Rockwell® 控制系统直接通信。

耐用性。即便是在极高的负荷强度下，耐用的部件及精良的柜体设计仍能确保控制系统长效、稳定的运行。

±0.002 秒的 EK I/O 响应时间。可靠的毫秒级数据交换为人机合作领域的全新安全理念提供了基础。

高效节能。借助全新的能源管理功能，待机状态下的能耗最大可降低 95%。此外，优化的通风设计结合温度调节式风扇，还可减少控制系统功耗，实现低噪音运行。



KR C4 控制柜

型号	KR C4
处理器	多核技术
硬盘	HDD、SSD (可选)
接口	USB, 以太网
现场总线	工业以太网 (PROFINET), 以太网/IP, PROFIBUS, 设备网 (DeviceNet), EtherCAT, 联络总线 (InterBus)
最大轴数	8
防护等级	IP 54
尺寸 (宽 x 长 x 高)	596 mm x 792 mm x 960 mm
重量	150 kg

电源接口

额定连接电压	AC 3 x 400 - 480 V
额定电压允许公差	-10 至 +10 %
电源频率	49 至 61 Hz
电网侧保险丝	最小 3 x 25 A (慢熔型), 最大 3 x 32 A (慢熔型)

运行条件

环境温度	+5 °C 至 +45 °C
带冷却装置时的环境温度	可选择至 +55 °C

库卡 smartPAD

库卡 smartPAD - 使机器人操作更简单

触摸屏。图形辅助。灵活互动。 机器人的能力越不同，操作时的直观用户界面就越重要。新型库卡 smartPAD 在超大无反射触摸屏上以令人印象深刻的方式显示出如何简单地进行操作。智能交互式对话窗口可随时为用户提供当前所需的操作元件。这使工作变得更加简单、快速和高效，并从而更加智能化。





1

2

1 通过触摸屏进行简单而直观的操作

2 人体工程学 6 维鼠标

特性和优势

万能应用。请使用库卡 smartPAD 操作所有库卡机器人和 KR C4 控制柜。

无反射触摸屏。带直观用户界面的 8.4" 超大明亮的触摸屏，使得操作更加简单。

经过人机工程学优化。从方便操作的角度进行设计。由于重量只有 1.1 公斤，因此具有高机动性，并可防止工作疲劳。

可热插拔（HOT-PLUG）。当不需要使用库卡 smartPAD 时，可在运行过程中直接拔掉插头，用于其它各种 KR C4 控制柜。

集成的 USB 接口。可通过 USB 端口直接在库卡 smartPAD 上储存和读取配置。

触觉移动键。将触觉移动键和受触觉控制的鼠标组合使用，使得能在一直能看得见机器人的情况下进行直观操作。



库卡 smartPAD 手持示教器

型号	库卡 smartPAD
显示屏	防刮并适用于工业用途的触摸屏
显示屏大小	8.4"
尺寸（宽 x 长 x 高）	80 mm x 330 mm x 260 mm
重量	1100 g

库卡功能和应用软件包

KR C4 的功能和应用软件包

库卡功能和应用软件包可以帮助您高效地完成特定的自动化任务，并节省编程费用。因为提供的库卡软件解决方案中的产品系列涵盖了几乎所有常见的应用领域。基于这些功能和应用软件包，我们的库卡系统合作伙伴可根据客户要求提供量身定做的解决方案。



库卡功能和应用软件包

KUKA.WorkVisual	进行系统配置、编程、数据备份、诊断等所有库卡机器人的工程环境。
KUKA.Load	支持库卡机器人上的负载设计或按照给定的负载选择一个合适的机器人。
KUKA.UserTech	通过自由定义的操作按键、输入掩码以及参数列表对运动和程序进程进行快速编程。
KUKA.ExpertTech	通过菜单引导来选择指令，为 KRL 代码中的非专家人员加速并简化编程。
KUKA.HMI Zenon	无需编程知识便可创建针对不同客户和用途的图文显示和操作界面。用库卡 smartPAD 的触控板和按键进行显示和操作。
KUKA.RemoteView	允许通过安全的网络连接远程访问机器人，从而为远程诊断或调试提供支持。
KUKA.VirtualRemotePendant	允许通过以太网通讯在一个外部计算机上操作库卡 smartPAD 的操作界面并操作机器人。
KUKA.RobotSensorInterface	支持以便捷的方式将传感器灵活地连接到 KR C4 上。也可以将多个通道按照严格的实时要求接入。
KUKA.VisionTech	“onBoard”可视系统包括图像处理、摄像头或传感器。通过多种配置途径可实现在非结构化的环境中灵活地使用机器人。
KUKA.ConveyorTech	建立机器人与输送带之间的协作。在复杂的应用中也可以高效灵活地搬运部件。
KUKA.ForceTorqueControl	考虑到加工过程中工件受到的力和力矩，按照程序运行的规定进行校正。在磨削、抛光、折弯等应用领域或在进行安装的过程中，该应用软件包是一个不可或缺的好帮手。
KUKA.SafeOperation	灵活制定人机之间的工作安全。对安全的工作空间、速度、覆盖机器人工具的罩子以及与操作员的协作进行定义。
KUKA.SafeRangeMonitoring	用于限制和监控机器人的安全区域和工作区域的入门工具。对静态定义的轴的运动范围进行监控和限制可为许多应用情况提供一个足够的工作安全。

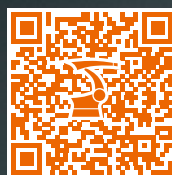


库卡功能和应用软件包

- KUKA.Gripper & SpotTech** — 通过易于操作并用于许多工业应用领域的联机表单来对夹持器和焊钳进行编制。
- KUKA.arcTech** — 用于气体保护应用的快速投入运行和简易编程。借助于备选软件包的全套系列产品，并结合传感器和流程控制系统，可实现最高水平的气体保护焊。
- KUKA.LaserTech** — 用于激光切割和焊接作业的模块化、省时且便于操作的编程支持包。可以用同一台机器人执行两种加工工序——工件只需要固定一次，即可达到最大的灵活性。
- KUKA.ServoGun** — 用库卡机器人控制系统可操作电动点焊钳。通过各种不同的附加软件选项即可替代例如机械焊钳平衡功能和其它功能。
- KUKA.GlueTech** — 在库卡机器人控制系统上使用联机表单可方便地进行各种任务应用程序的编程，例如粘贴、焊缝密封和涂覆辅助焊缝等。
- KUKA.RoboTeam** — 协调并实现多个机器人的高精度协作，以此来应对一个共同的负载或在一个移动的工件上的共同作业。
- KUKA.EtherNet KRL** — 实现了通过以太网接口与外部计算机的数据交换。在此过程中，机器人既可以用作客户端也可以用作服务器。
- KUKA.OPC 服务器** — 机器人与外部控制系统之间标准化数据交换的基础技术，用于非实时信息流。特别适合于连接外部的图文显示和 MES 系统。
- KUKA.PLC Multiprog** — 根据 IEC61131 标准的极快的 Soft-PLC 编程环境。在自动化单元和应用程序的编程中，KR C4 的功能得到扩展，并且开放性几乎不受限制。
- KUKA.PLC ProConOS** — Soft-PLC KUKA.PLC Multiprog 的运行时间系统。通过 KUKA.Multiprog 创建的 PLC 程序将直接在 KR C4 中执行，并对机器人的整个 IO 系统有完全的存取权。通过功能模块读取和处理变量，如轴位置和速度。
- KUKA.PLC mxA** — 允许通过外部控制系统直接对机器人进行指挥和定位（Siemens®、Rockwell®等）。因而，用户不需要具备库卡自身的机器人语言 KRL 方面的机器编程知识。
- KUKA.CNC** — 直接在机器人控制系统上对工具机器代码 G-Code 的运行实施全面基于软件的计算机数控（CNC）。从而使机器人以其精度和坚固性方面的特点成为一个轨道工艺的加工中心。
- KUKA.Sim** — 用 KUKA.Sim 的模拟程序可以如同在真实状态下一样规划和设计机器人舱。

库卡公司的联系方式:

KUKA Robotics China Co., Ltd.
No.388, Minshen Road
Songjiang Industrial Zone
201612 Shanghai
China



Phone: +86 21 6787 1830
Fax: +86 21 6787 1805
info@kuka-robotics.cn
www.kuka-robotics.cn



<http://e.weibo.com/kukarobotics>



www.youtube.com/kukarobotgroup

有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作可供了解的信息。我们的供货范围及提供的服务完全以合同条款为准绳。技术数据和插图仅作为供货参考。保留更改权利。