

德厚技高

务实创新



工业机器人工作空间 与基本参数



河南职业技术学院
HENAN POLYTECHNIC



01

工业机器人工作空间

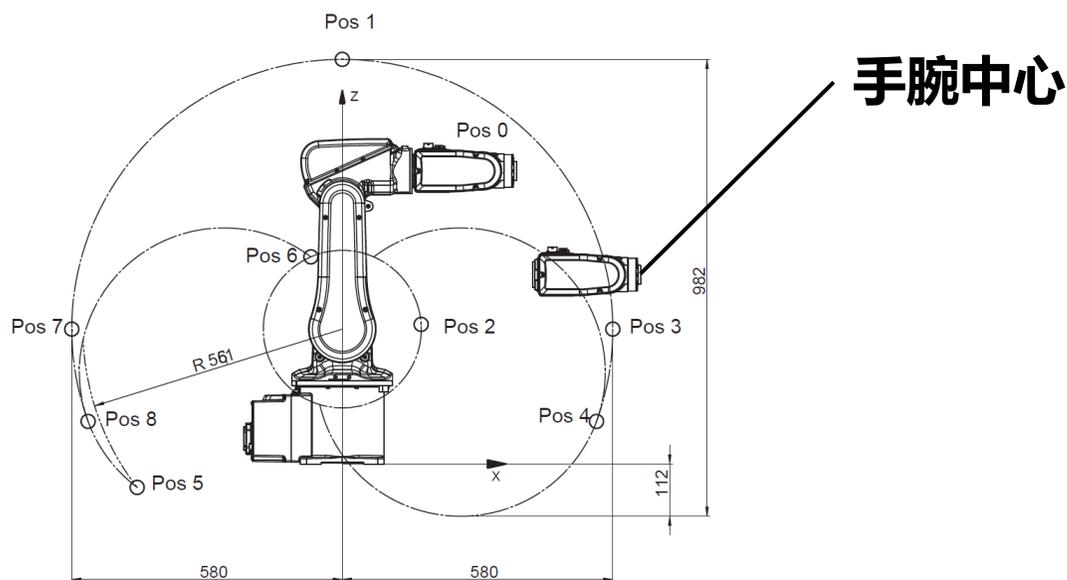
02

工业机器人基本参数



工业机器人工作空间

工业机器人的工作空间指的是工业机器人手腕中心在作业范围内所能达到的极限位置，ABB IRB120工业机器人的工作半径可达580mm，底座下方拾取距离为112mm。





工业机器人工作空间

ABB IRB120工业机器人的转动半径如右图所示。

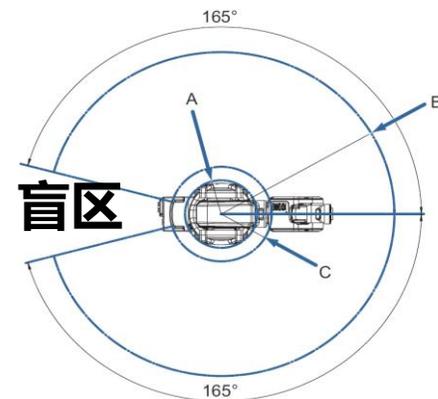
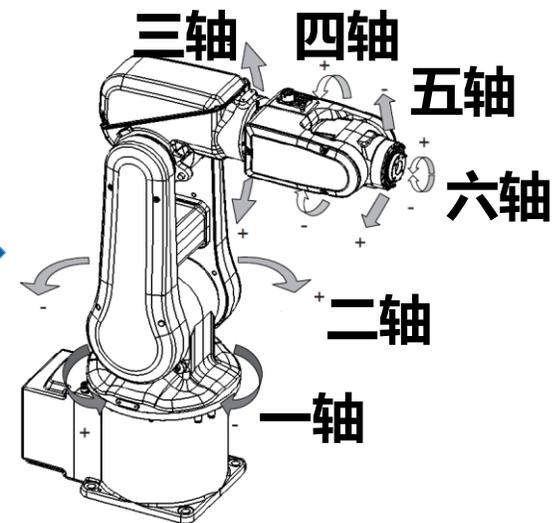


ABB IRB120工业机器人各个关节轴的正负转动方向如下图所示。





工业机器人工作空间

ABB IRB120工业机器人的规格参数参见下表。

表1 工业机器人规格参数

| 规格参数 | | | |
|--------|-------|--------|-------------|
| 轴数 | 6 | 防护等级 | IP30 |
| 有效载荷 | 3kg | 安装方式 | 地面/墙壁/悬挂安装 |
| 到达最大距离 | 0.58m | 底座规格 | 180mm×180mm |
| 重量 | 25kg | 重复定位精度 | 0.01mm |

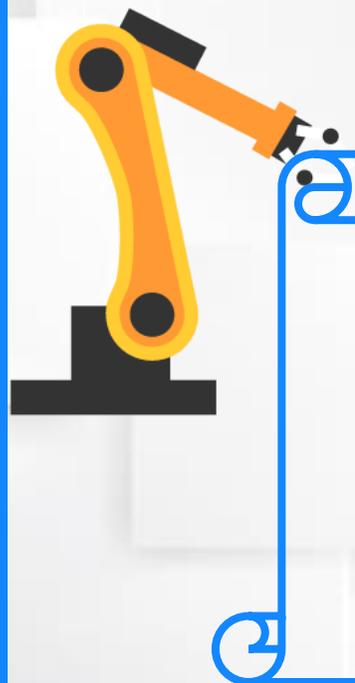


工业机器人工作空间

ABB IRB120工业机器人的运动范围及速度参见下表。

表2 工业机器人运动范围及速度

| 轴序号 | 动作范围 | 最大速度 |
|-----|-------------|--------|
| 1轴 | +165°至-165° | 250°/s |
| 2轴 | +110°至-110° | 250°/s |
| 3轴 | +70°至-110° | 250°/s |
| 4轴 | +160°至-160° | 360°/s |
| 5轴 | +120°至-120° | 360°/s |
| 6轴 | +400°至-400° | 420°/s |



本次课程到此结束

谢谢观看

德厚技高

务实创新



河南职业技术学院
HENAN POLYTECHNIC