

KUKA-Roboterarm

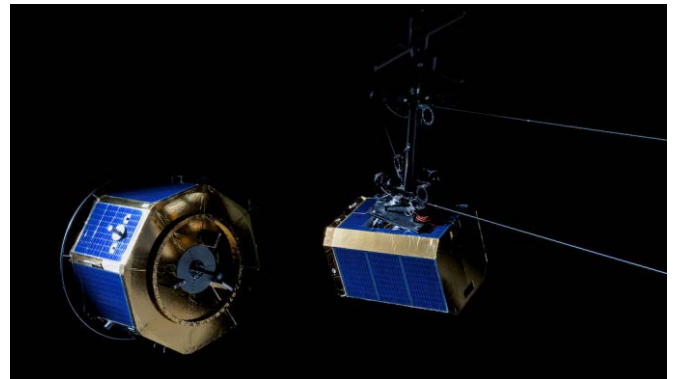
Industrie Roboter

Systembeschreibung

Der Kuka KR 60-3 ist ein Industrieroboter mit 6 Freiheitsgraden. Diese 6 Freiheitsgrade des Roboterarms ermöglichen eine Positionierung und Orientierung des Endeffektors. Die manuelle Steuerung erfolgt über ein Steuergerät, während die Trajektorienplanung mit der Kuka eigenen Programmiersprache KRL ermöglicht wird. Ebenso besteht die Möglichkeit, die Bewegung über einen externen Rechner mittels Ethernet zu steuern. Angewandt wurde der Manipulator in den Projekten Inveritas und RTES-TA zum Tragen eines Client-Satelliten.

Technische Details

- **Hersteller:** KUKA Roboter GmbH
- **Modell:** KUKA KR 60-3
- **Anzahl der Achsen:** 6
- **Gewicht:** 635 kg
- **Traglast:** 60 kg
- **Zusatzlast:** 35 kg
- **Positionswiederholgenauigkeit:** $\pm 0,20$ mm
- **Geschwindigkeit:** Achsengeschwindigkeit von 102°/s (A2) bis 322°/s (A6)
- **Arbeitsraum:** 27,2 m³
- **Antrieb/Motoren:** Elektro-mechanisch, mit transistorgesteuerten AC-Servomotoren, Leistung: ca. 14,9 kW
- **Kommunikation:** Ethernet Remote Sensor Interface (RSI)



Quelle: „DFKI GmbH / Foto:Alexander Grennigloh“

Anwendungsfelder: Weltraumrobotik

Projekte:

- RTES-TA**
Robotische Technologien zur Entsorgung von Weltraumschrott (10/2012 - 03/2013)
- Inveritas**
Innovative Technologien zur Relativnavigation und Capture mobiler autonomer Systeme (05/2009 - 03/2012)



Quelle: „Benjamin Girault , DFKI GmbH“

Kontakt:

DFKI GmbH & Universität Bremen
Robotics Innovation Center

Direktor: Prof. Dr. Frank Kirchner
Telefon: 0421 – 178 45 4100
E-Mail: robotik@dfki.de
Internet: www.dfki.de/robotik