

## 机器人机械简图汇总

根据前期与 ABB、FUNAC、KUKA 和 MOTOMAN 四家公司的提供的资料，对其典型产品进行了机械结构分析，具体情况罗列下表，供参阅。

按照活动度多少大体分为四类：

- **4 活动度：** KUKA 公司的 KR 5 scara，结构简单三个转动关节、一个螺纹移动关节
- **6 活动度：主流产品，** ABB、FUNAC、KUKA 的大多数产品均为 6 活动度机器人，MOTOMAN 也有 6 活动度产品，它们的关节分布比较类似：；多采用安川的交流驱动电机。其中 ABB 公司生产的 IRB 2400 产品是全球销量最大的型号之一，已安装 14000 套。
- **7 活动度：** MOTOMAN 提供 IA20 的产品是 7 关节产品。
- **15 活动度：** MOTOMAN 提供 DIA10 的产品结构较为复杂，有 15 个关节。

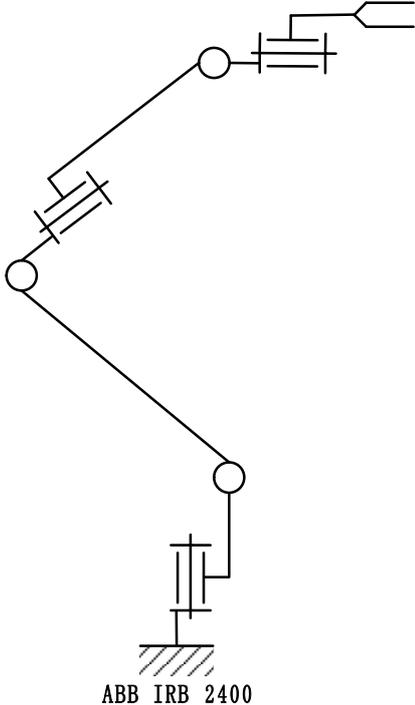
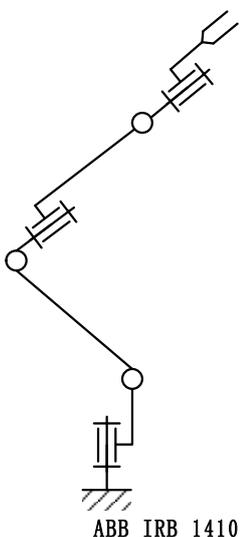
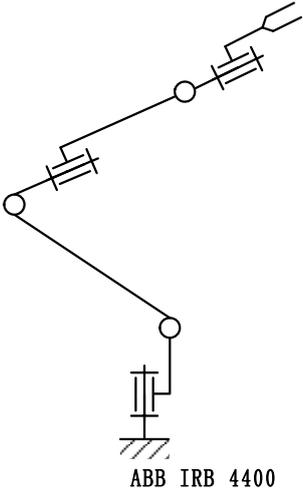
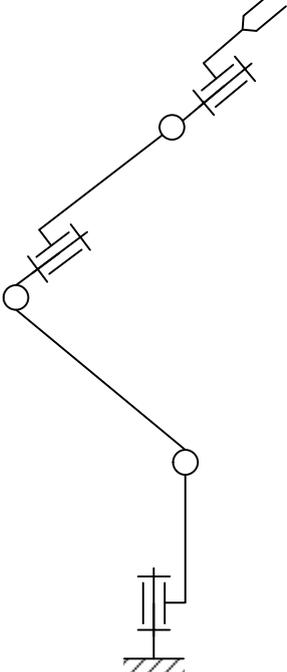
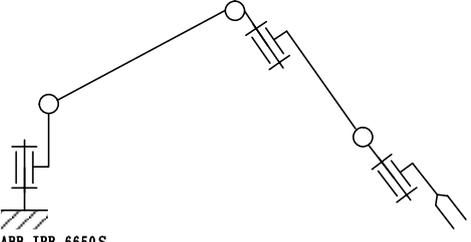
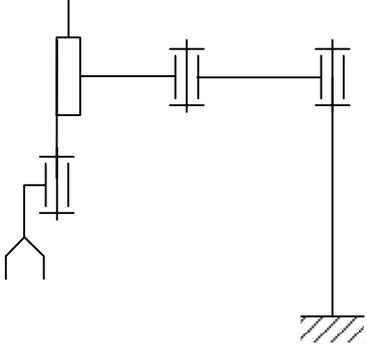
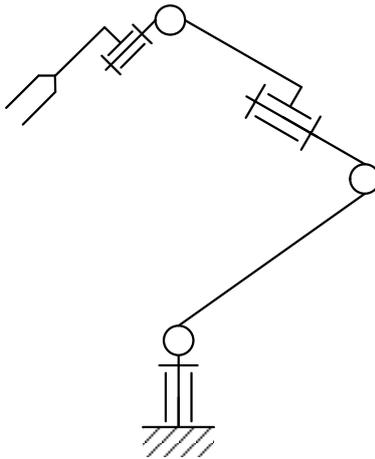
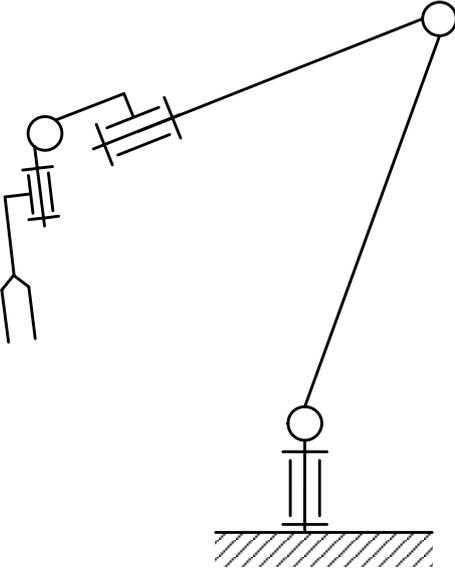
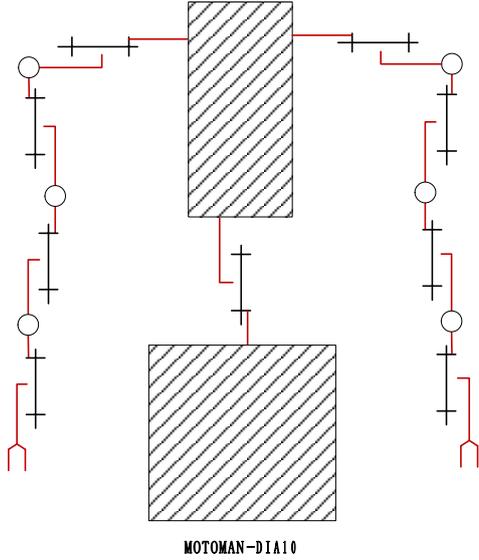
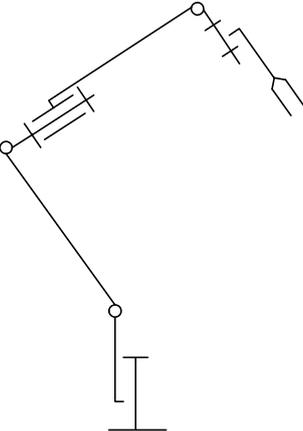
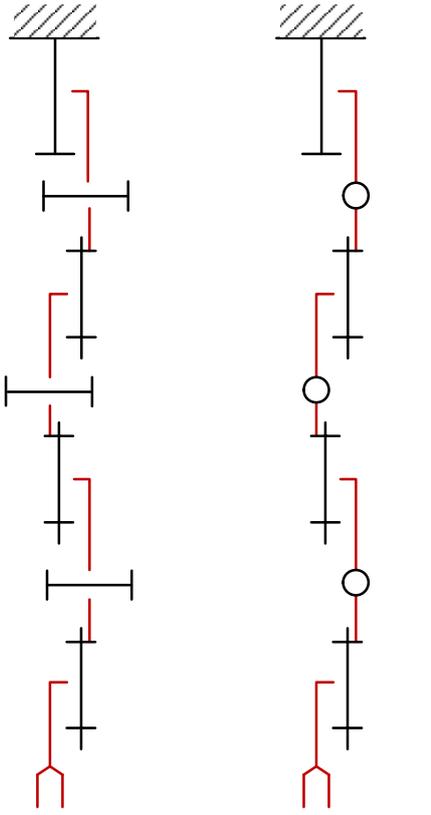
厂家	型号	简图	规格	主要应用
ABB	IRB 2400		Payload: 5~16kg Reach: 1.5~1.8m 精度: 0.06mm 已安装 14000 套	弧焊 装配 清洁/喷雾 切割/修边 涂胶/密封 打磨/抛光 机加工 物料搬运 包装 弯板机管理
ABB	IRB 1410		Payload: 5kg Reach: 1.44m 精度: 0.05mm	弧焊

ABB	IRB 4400	 <p>ABB IRB 4400</p>	Payload: 10~60kg Reach: 1.95~2.55 m 精度: mm	弧焊 装配 清洁/喷雾 切割/修边 涂胶/密封 打磨/抛光 机加工 物料搬运 包装 货盘堆垛 弯板机管理
ABB	IRB 6600		Payload: 125~225kg Reach: 2.55~3.2 m 精度: mm	机加工 物料搬运 点焊
ABB	IRB 6650S	 <p>ABB IRB 6650S</p>	Payload: 90~200kg Reach: 3.0~3.9 m 精度: mm	喷雾 切割/修边 打磨/抛光 机加工 物料搬运 装配

KUKA	KR 5 scara	 <p style="text-align: center;">KR 5 scara</p>	Payload:5kg Reach:350mm 精度: 0.015mm	
KUKA	KR 5 scara	 <p style="text-align: center;">KR 5 sixx</p>	Payload:5kg Reach:650mm 精度: 0.02mm	
KUKA	KR 1000 Titan	略	Payload:1000kg Reach:mm 精度: mm	
FUNAC	R-2000iB	 <p style="text-align: center;">FUNAC R-2000iB</p>	Payload:kg Reach:mm 精度: mm	

MOTOMAN	DIA10	 <p style="text-align: center;">MOTOMAN-DIA10</p>	<p>承载能力: 10 kg/arm</p> <p>到达距离: 2.5 m</p> <p>精度: +0.1mm</p> <p>控制轴: 15 活动度</p>	
MOTOMAN	HP20	 <p style="text-align: center;">MOTOMAN-HP20</p>	<p>承载能力: 20 kg</p> <p>到达距离: 2.1 m</p> <p>精度: +0.06mm</p> <p>控制轴: 6 活动度</p>	

MOTOMAN	IA20	 <p data-bbox="560 1048 722 1081">MOTOMAN-IA20</p> <p data-bbox="831 1048 991 1081">MOTOMAN-IA20</p>	<p data-bbox="1054 562 1270 595">承载能力: 20 kg</p> <p data-bbox="1054 611 1283 645">到达距离: 1.59 m</p> <p data-bbox="1054 660 1230 694">精度: +0.1mm</p> <p data-bbox="1054 710 1283 743">控制轴: 7 活动度</p>	
---------	------	--	--	--