

# Bearbeitungsroboter KUKA KR 500

## Technische Daten

- Schwerlast-Industrieroboter mit vergrößertem Arbeitsraum
- Programmierbare Achsen: 6
- max. Reichweite: 3326/3076/2826 mm
- max. Traglast: 340/420/500 kg
- Wiederholgenauigkeit:  $\pm 0,15$  mm
- Fräswerkzeug: max. Leistung 11,0 kW  
max. Drehzahl 20.000 U/min

## Einsatzbereiche / Anwendung

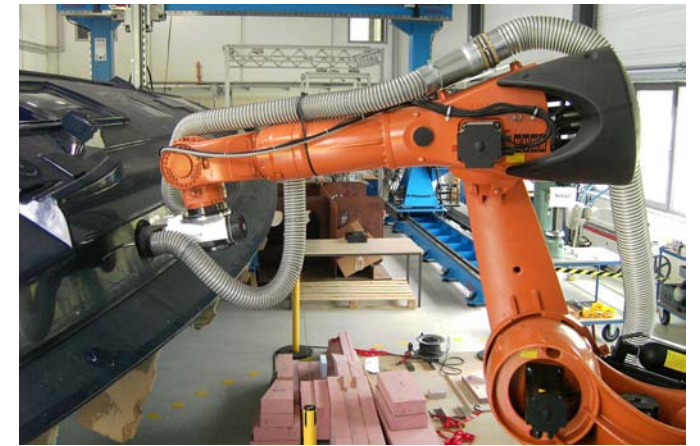
- Formenfräsen
- Polieren, Schleifen, Entgraten
- Beschichten und Kleben
- Messen und Prüfen
- Montieren
- Palettieren und Kommissionieren
- Schneiden, Schweißen



Roboter-Fräsen von großen Werkstücken in Verbindung mit flexiblem Werkstückträger



Fräswerkzeug



Bearbeitung von Faserverbundbauteilen



Universität Rostock  
Fakultät für Maschinenbau und Schiffstechnik  
Lehrstuhl Fertigungstechnik



Fraunhofer  
Anwendungszentrum  
Großstrukturen in der  
Produktionstechnik

# Werkstückträger zur Bearbeitung von Großstrukturen

## Technische Daten

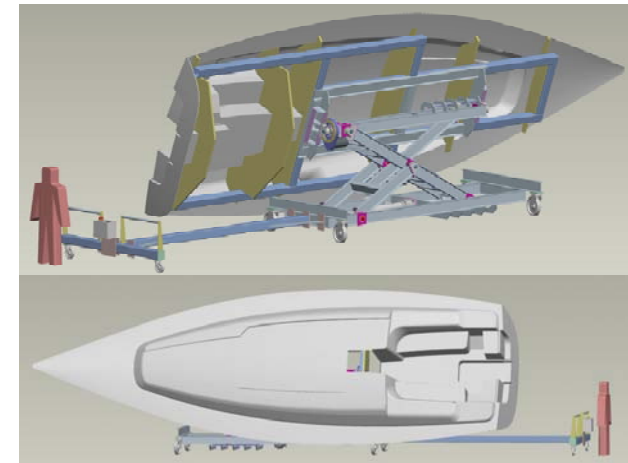
- Vorrichtung zur manuellen Positionierung und Orientierung von großen Werkstücken
- max. Tragfähigkeit: 1.500 kg
- max. Werkstückgröße: 17 m (Länge), 4,5 m (Breite), 1,3 m (Höhe)
- einfache Anpassbarkeit an verschiedene Werkstücke

## Einsatzbereiche / Anwendung

- Ergänzung für Industrieroboter bei Bearbeitungsaufgaben, welche den Arbeitsraum des Roboters überschreiten und eine einfache Neupositionierung und -orientierung des Werkstücks erfordern
- Anwendung in Verbindung mit einem photogrammetrischen Messsystem zur Verknüpfung von Roboter- und Werkstückkoordinatensystem



Werkstückträger mit Decksschale



Einsatz bei der Positionierung und Orientierung eines großen Werkstücks



Universität Rostock  
Fakultät für Maschinenbau und Schiffstechnik  
Lehrstuhl Fertigungstechnik



Fraunhofer  
Anwendungszentrum  
Großstrukturen in der  
Produktionstechnik