



## KR 50 R2500 F



### Caractéristiques techniques

Portée maximum	2501 mm
Charge maximum	61 kg
Charge nominale	50 kg
Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras	0 kg / 0 kg / 20 kg
Répétabilité de position (ISO 9283)	± 0,05 mm
Nombre d'axes	6
Position de montage	Sol; Plafond; Mur; Angle quelconque
Surface au sol	603 mm x 480 mm
Poids	env. 559 kg

### Caractéristiques des axes

Plage de mouvements	
A1	±185 °
A2	-175 ° / 60 °
A3	-120 ° / 170 °
A4	±180 °
A5	±125 °
A6	±350 °
Vitesse avec charge nominale	
A1	175 °/s
A2	158 °/s
A3	175 °/s
A4	250 °/s
A5	250 °/s
A6	360 °/s

### Conditions de service

Température ambiante lors du service	0 °C à 55 °C (273 K à 328 K)
--------------------------------------	------------------------------

### Mode de protection

Degré de protection (IEC 60529)	IP65
Mode de protection bras (selon IEC 60529)	IP65 / IP67
Mode de protection poignet de robot (selon IEC 60529)	IP65 / IP67

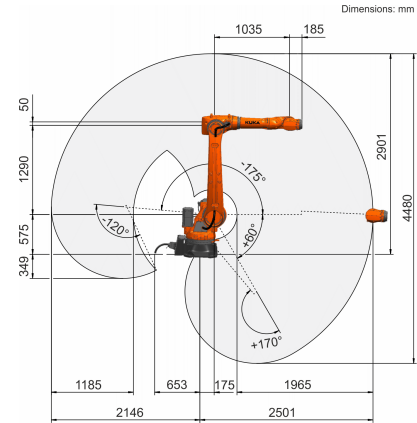
### Contrôleur

Contrôleur	KR C4
------------	-------

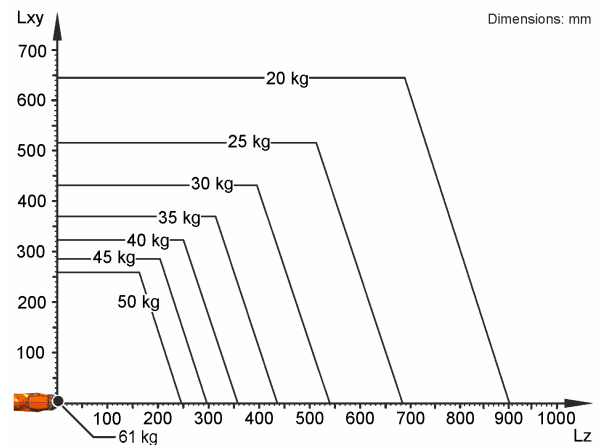
### Boîtier de commande portatif

Boîtier de commande portatif	KUKA smartPAD
------------------------------	---------------

### Graphique d'enveloppe d'évolution



### Diagramme des charges



KR 50 R2500 F est conçu pour une charge nominale de 50 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. En réduisant les distances de charges, il est également possible d'utiliser des charges plus élevées jusqu'à la charge maximum. Les cas de charge spécifiques doivent être contrôlés avec KUKA.Load. Notre assistance technique KUKA Support est à votre disposition pour vous conseiller.

### Bride de fixation

