



## KR 500 R2830 C-F



### 技术数据

|                   |                   |
|-------------------|-------------------|
| 最大运动范围            | 2485 mm           |
| 额定负荷              | 500 kg            |
| 最大负载能力            | 611 kg            |
| 转盘/大臂/小臂的最大附加负载   | -                 |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.08 mm         |
| 轴数                | 6                 |
| 安装位置              | 天花板               |
| 占地面积              | 1050 mm x 1050 mm |
| 重量                | 约 2385 kg         |

### 轴数据

|          |                |
|----------|----------------|
| 运动范围     |                |
| A1       | ±185 °         |
| A2       | -130 ° / 20 °  |
| A3       | -100 ° / 144 ° |
| A4       | ±350 °         |
| A5       | ±120 °         |
| A6       | ±350 °         |
| 额定负载时的速度 |                |
| A1       | 90 °/s         |
| A2       | 80 °/s         |
| A3       | 75 °/s         |
| A4       | 90 °/s         |
| A5       | 83 °/s         |
| A6       | 130 °/s        |

### 运行条件

|          |                               |
|----------|-------------------------------|
| 运行时的环境温度 | 10 °C 至 55 °C (283 K 至 328 K) |
|----------|-------------------------------|

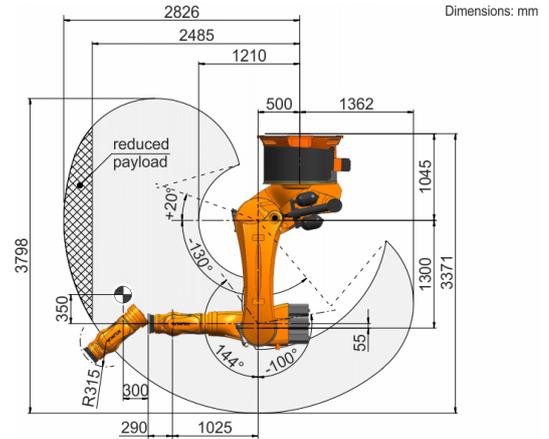
### 防护等级

|                        |      |
|------------------------|------|
| 防护等级 (IEC 60529)       | IP65 |
| 机器人机械手防护等级 (IEC 60529) | IP67 |

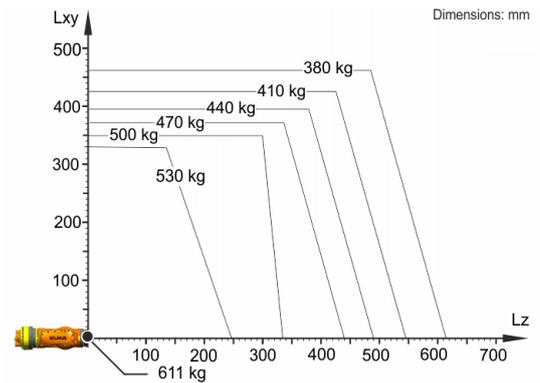
### 控制器

|      |                 |
|------|-----------------|
| 控制系统 | KR C5;<br>KR C4 |
|------|-----------------|

### 工作空间图



### 负载图



KR 500 R2830 C-F 设计用于 500 kg 的额定负载能力, 以便最佳利用机器人的性能和动态性。仅在质量重心位置为 0 mm 且安装了针对负载规格优化过的附加负载时, 611 kg 的最大负载能力才适用。必须用 KUKA.Load 或 KUKA Compose 检查特殊的负载情况。如果需要详细咨询, 请联系 KUKA 支持部。

### 连接法兰

