



KR 50 R2500 HO



技术数据

| | |
|-------------------|----------------------------|
| 最大运动范围 | 2501 mm |
| 额定负荷 | 50 kg |
| 最大负载能力 | 61 kg |
| 转盘/大臂/小臂的最大附加负载 | 50 kg / 30 kg / 30 kg |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.05 mm |
| 轴数 | 6 |
| 安装位置 | 地面; 天花板; 墙壁; 任意角度 |
| 占地面积 | 603 mm x 480 mm |
| 重量 | 约 559 kg |

轴数据

| | |
|----------|--------------|
| 运动范围 | |
| A1 | ±185° |
| A2 | -175° / 60° |
| A3 | -120° / 170° |
| A4 | ±180° |
| A5 | ±125° |
| A6 | ±350° |
| 额定负载时的速度 | |
| A1 | 175°/s |
| A2 | 158°/s |
| A3 | 175°/s |
| A4 | 250°/s |
| A5 | 250°/s |
| A6 | 360°/s |

运行条件

| | |
|----------|------------------------------|
| 运行时的环境温度 | 0 °C 至 55 °C (273 K 至 328 K) |
|----------|------------------------------|

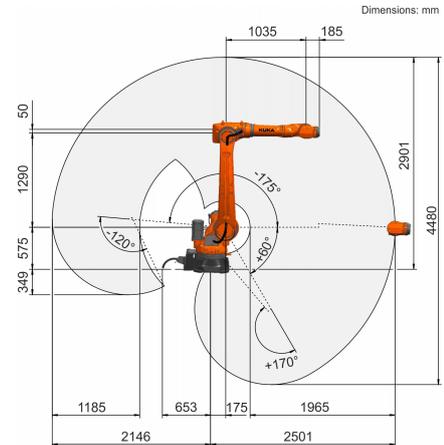
防护等级

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

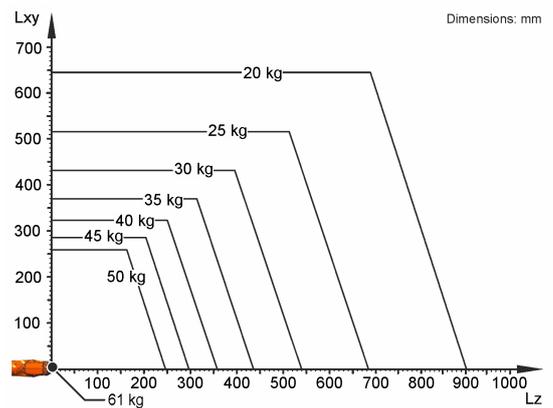
控制器

| | |
|------|-----------------|
| 控制系统 | KR C5; KR C4 |
|------|-----------------|

工作空间图



负载图



KR 50 R2500 HO 设计用于 50 kg 的额定负载能力, 以便最佳利用机器人的性能和动态性。在负载间隔缩小且具有合适的附加负载情况下, 可以施加多达 61 kg 的最大负载。特殊的负载实例必须用 KUKA Load 进行检查。如果需要详细咨询, 请联系 KUKA 售后服务部。

连接法兰

