



KR 70 R2100 F



技术数据

| | |
|-------------------|----------------------------|
| 最大运动范围 | 2101 mm |
| 最大负载能力 | 85 kg |
| 额定负荷 | 70 kg |
| 旋转机构/大臂/小臂的额定附加负载 | 0 kg / 0 kg / 20 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 536 kg |

轴数据

| | |
|----------|----------------|
| 运动范围 | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -175 ° / 60 ° |
| A3 | -120 ° / 165 ° |
| A4 | ±180 ° |
| A5 | ±125 ° |
| A6 | ±350 ° |
| 额定负载时的速度 | |
| A1 | 180 °/s |
| A2 | 158 °/s |
| A3 | 160 °/s |
| A4 | 230 °/s |
| A5 | 230 °/s |
| A6 | 320 °/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 |
| 小臂防护等级 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |
| 机器人机械手防护等级 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

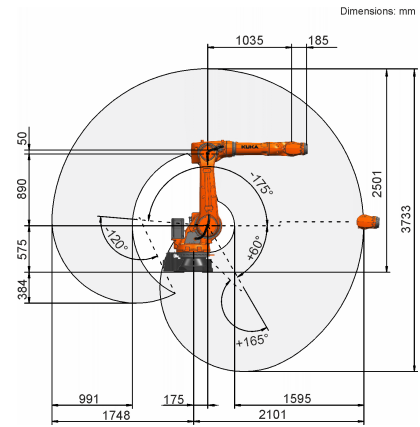
控制器

| | |
|------|-------|
| 控制系统 | KR C4 |
|------|-------|

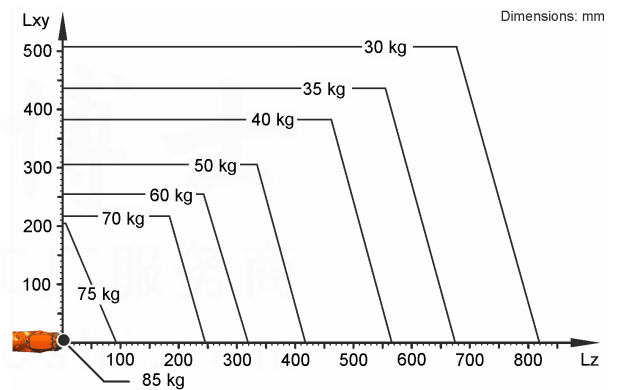
手持操作设备

| | |
|--------|---------------|
| 手持操作设备 | KUKA smartPAD |
|--------|---------------|

工作空间图



负载图



KR 70 R2100 F 设计用于额定负载能力 70 kg，以便最佳利用机器人的性能和动态性能。通过减小负载间距，也可以使用高达最大负载能力的更高负载。特殊的负载情况必须用 KUKA.Load 进行检查。如果需要详细咨询，请联系 KUKA 支持部。

连接法兰

