



## KR 70 R2100 E



### 工作空间图

### 技术数据

|                   |                       |
|-------------------|-----------------------|
| 最大运动范围            | 2101 mm               |
| 额定负荷              | 70 kg                 |
| 最大负载能力            | 75 kg                 |
| 转盘/大臂/小臂的最大附加负载   | 50 kg / 30 kg / 20 kg |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.05 mm             |
| 轴数                | 6                     |
| 安装位置              | 地面;<br>顶装             |
| 占地面积              | 603 mm x 480 mm       |
| 重量                | 约 515 kg              |

### 轴数据

|          |                |
|----------|----------------|
| 运动范围     |                |
| A1       | ± 185 °        |
| A2       | -175 ° / 60 °  |
| A3       | -110 ° / 165 ° |
| A4       | ± 180 °        |
| A5       | ± 125 °        |
| A6       | ± 350 °        |
| 额定负载时的速度 |                |
| A1       | 180 ° /s       |
| A2       | 150 ° /s       |
| A3       | 180 ° /s       |
| A4       | 240 ° /s       |
| A5       | 240 ° /s       |
| A6       | 320 ° /s       |

### 运行条件

|         |                              |
|---------|------------------------------|
| 运行时环境温度 | 0° C 至 45° C (273 K 至 318 K) |
|---------|------------------------------|

### 防护等级

|                       |             |
|-----------------------|-------------|
| 防护等级 (IEC 60529)      | IP54        |
| 小臂防护等级 (IEC 60529)    | IP54 / IP67 |
| 机器人手腕防护等级 (IEC 60529) | IP67        |

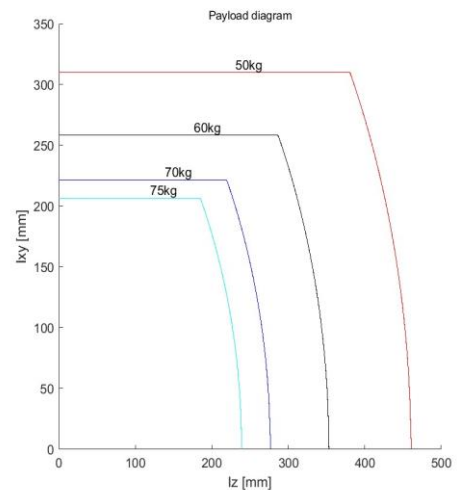
### 控制器

|      |       |
|------|-------|
| 控制系统 | KR C5 |
|------|-------|

### 认证书

|       |                               |
|-------|-------------------------------|
| ESD要求 | IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20 |
|-------|-------------------------------|

### 负载图



KR 70 R2100 E 设计用于 **70 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 **75 kg** 的最大负载。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 服务支持部。

### 连接法兰

