

KR 50 R2100



Tekniska data

| | |
|---|---|
| Max. räckvidd | 2101 mm |
| Maximal bärlast | 61 kg |
| Nominell bärlast | 50 kg |
| Nominell tilläggslast vridsockel/svängarm/arm | 0 kg / 0 kg / 20 kg |
| Repeternoggrannhet position (ISO 9283) | ± 0,05 mm |
| Antal axlar | 6 |
| Monteringsläge | Golv; Tak; Vägg; Valfri vinkel |
| Uppställningsyta | 603 mm x 480 mm |
| Vikt | ca. 533 kg |

Axeldata

| | |
|--------------------------------|----------------|
| Rörelseområde | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -175 ° / 60 ° |
| A3 | -120 ° / 165 ° |
| A4 | ±180 ° |
| A5 | ±125 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Hastighet vid nominell bärlast | |
| A1 | 180 °/s |
| A2 | 175 °/s |
| A3 | 175 °/s |
| A4 | 250 °/s |
| A5 | 250 °/s |
| A6 | 360 °/s |

Driftsvillkor

| | |
|--------------------------------|------------------------------------|
| Omgivningstemperatur vid drift | 0 °C till 55 °C (273 K till 328 K) |
|--------------------------------|------------------------------------|

Kapslingsklass

| | |
|--|-------------|
| Kapslingsklass (IEC 60529) | IP65 |
| Kapslingsklass arm/centralhand (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

Styrning

| | |
|----------|-----------------|
| Styrning | KR C5; KR C4 |
|----------|-----------------|

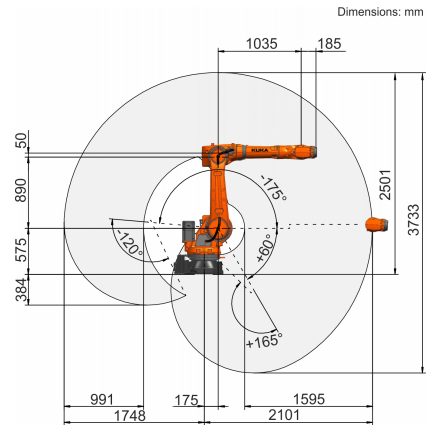
Certifikat

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

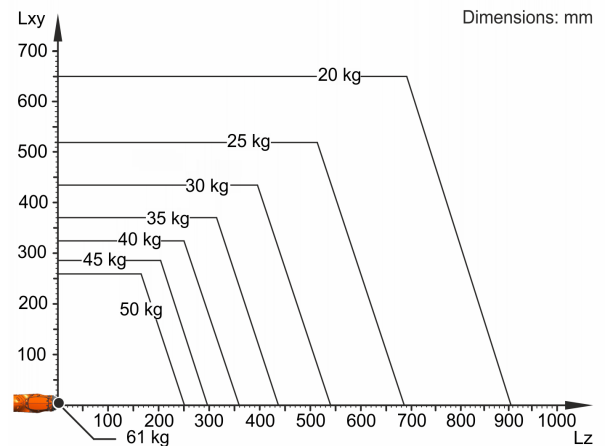
Bärbar manöverenhet

| | |
|---------------------|---------------|
| Bärbar manöverenhet | KUKA smartPAD |
|---------------------|---------------|

Arbetsutrymmesbild



Bärlastdiagram



KR 50 R2100 är konstruerad för en nominell bärlast på 50 kg för att kunna utnyttja robotens prestanda och dynamik på ett optimalt sätt. Med reducerade lastavstånd är det även möjligt med högre laster upp till maximal bärlast. Specifika lastfall måste kontrolleras med KUKA.Load. För ytterligare rådgivning står KUKA Support till tjänst.

Monteringsfläns

