

## KR 560 R3100-2 HI



### 技术数据

|                   |                 |
|-------------------|-----------------|
| 最大臂展              | 3100 mm         |
| 额定负载              | 560 kg          |
| 最大负载              | 681 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              | 地面              |
| 占地面积              | 968 mm x 944 mm |
| 重量                | 约 2170 kg       |

### 轴数据

|          |                |
|----------|----------------|
| 运动范围     |                |
| A1       | ±185 °         |
| A2       | -130 ° / 20 °  |
| A3       | -100 ° / 165 ° |
| A4       | ±350 °         |
| A5       | ±120 °         |
| A6       | ±350 °         |
| 额定负载时的速度 |                |
| A1       | 80 °/s         |
| A2       | 70 °/s         |
| A3       | 70 °/s         |
| A4       | 80 °/s         |
| A5       | 80 °/s         |
| A6       | 110 °/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        |
| 机器人手腕防护等级 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

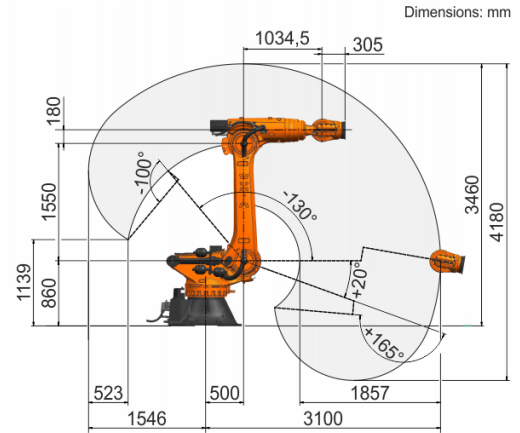
### 控制器

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

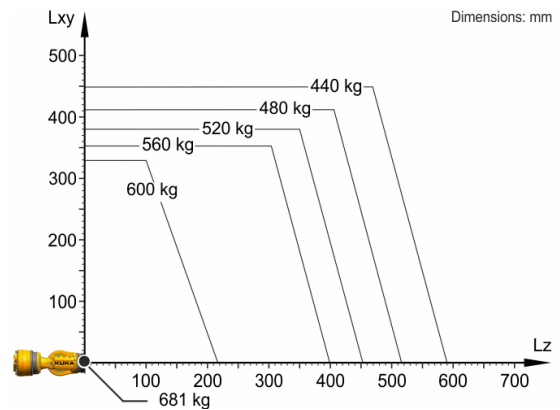
### 认证书

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

### 工作空间图



### 负载图



KR 560 R3100-2 HI 是为 560 kg 的额定负载能力设计的，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 681 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 服务部门。

### 连接法兰

