



## KR 6 R2010-2 arc HW E



### 技术数据

最大臂展	2010 mm
额定负载	6 kg
最大负载	6.56 kg
转盘/大臂/小臂的最大附加负载	20 kg / 15 kg / 15 kg
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.04 mm
轴数	6
安装位置	地面; 顶装
占地面积	420 mm x 363 mm
重量	约 204 kg

### 轴数据

运动范围	
A1	±170 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-122 ° / 178 °
A4	±165 °
A5	±140 °
A6	±350 °
额定负载时的速度	
A1	200 °/s
A2	165 °/s
A3	200 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

### 运行条件

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

### 防护等级

防护等级 (IEC 60529)	IP54
机器人手腕防护等级 (IEC 60529)	IP65

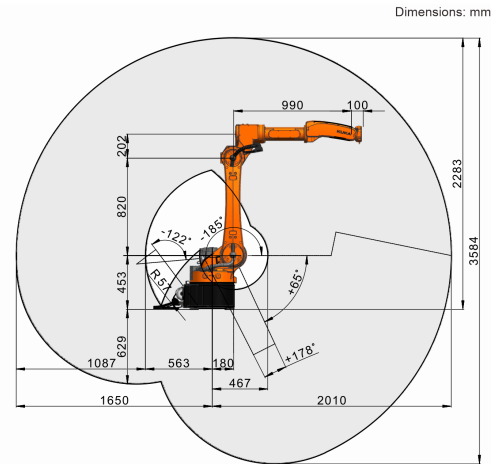
### 控制器

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

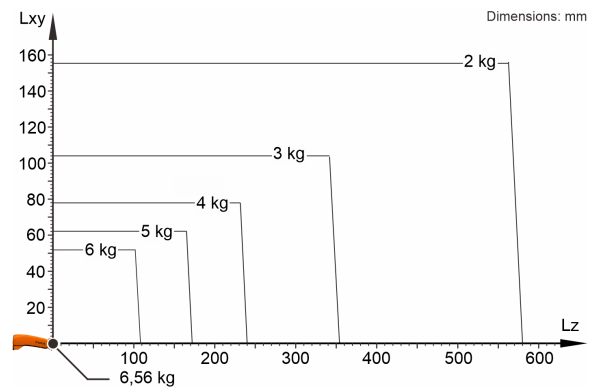
### 认证书

认证书	NRTL/CE/CR
-----	------------

### 工作空间图



### 负载图



KR 6 R2010-2 arc HW E 设计用于 6 kg 的额定负载, 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 6.56 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

