

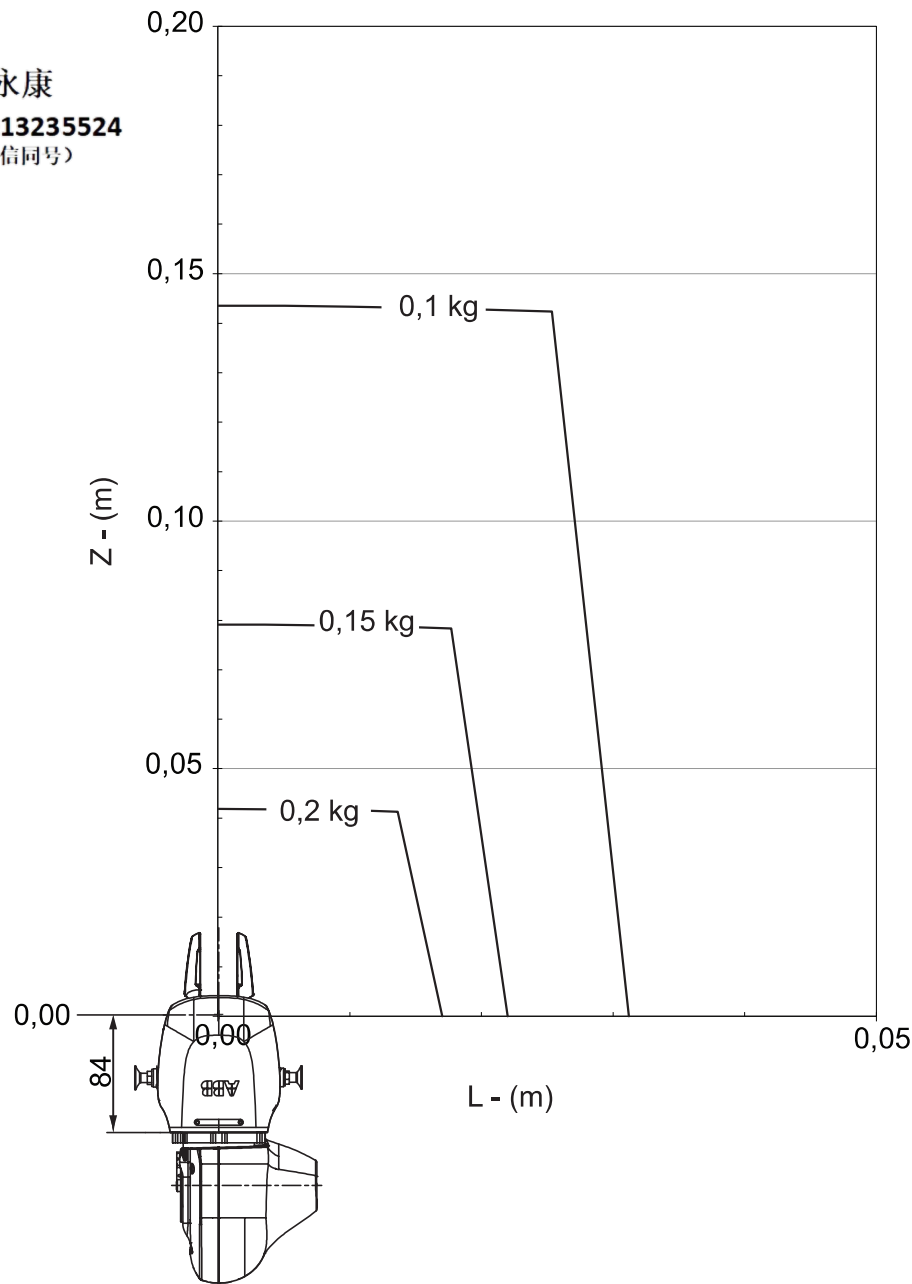
1 描述

1.4.2 负载图
续前页

IRB 14050 - 0.5/0.5 (带夹具)
手动 CoG, 见下表。



武永康
13913235524
(微信同号)



xx1500000501

质量	Z	L
280 g	47.3 mm	13.9 mm

带有夹具的载荷图为例，假设采用了最重的 IRB 14050 夹具选件组合（伺服装置 + 2 个真空模块），包含手指和抽吸工具。实际载荷容量应根据机器人的载荷图以及实际夹具与末端执行器的质量数据来判断。