

| | |
|-------------------|---------------------------|
| 最大臂展 | 2101 mm |
| 额定负载 | 50 kg |
| 最大负载 | 61 kg |
| 转盘/大臂/小臂的最大附加负载 | 50 kg / 30 kg / 30 kg |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.05 mm |
| 轴数 | 6 |
| 安装位置 | 地面; 顶装; 墙壁; 任意角度 |
| 占地面积 | 603 mm x 480 mm |
| 重量 | 约 533 kg |

| | |
|----------|----------------|
| 运动范围 | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -175 ° / 60 ° |
| A3 | -120 ° / 165 ° |
| A4 | ±180 ° |
| A5 | ±125 ° |
| A6 | ±350 ° |
| 额定负载时的速度 | |
| A1 | 180 °/s |
| A2 | 175 °/s |
| A3 | 175 °/s |
| A4 | 250 °/s |
| A5 | 250 °/s |
| A6 | 360 °/s |

| | |
|---------------------|---------------------------------|
| 运行时的环境温度 | 0 °C 至 55 °C (273 K 至 328 K) |
| 洁净室等级 (ISO 14644-1) | 40 % 倍率时为 5 级; 80 % 倍率时为 5 级 |

| | |
|-----------------------|-------------|
| 防护等级 (IEC 60529) | IP65 |
| 机器人手腕防护等级 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

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

ESD 要求 IEC61340-5-1 ; ANSI/ESD S20.20

Technical drawing of the KUKA KR 10000 robot arm showing dimensions and reach. The drawing includes a top view of the robot arm with its base and a circular reach area. Key dimensions and angles are labeled:

- Dimensions (mm):**
 - Horizontal reach: 1035, 185, 1595, 2101, 175, 991, 1748
 - Vertical reach: 50, 890, 384, 575, 2501, 3733
- Angles:**
 - -175°
 - $+80^\circ$
 - $+165^\circ$
 - 120°

Dimensions: mm

Graph showing the relationship between L_{xy} (Y-axis, 0 to 700 mm) and L_z (X-axis, 0 to 1000 mm) for different weights (20 kg to 61 kg). The lines represent the required L_z for a given L_{xy} and weight.

| Weight (kg) | L_{xy} (mm) | L_z (mm) |
|-------------|---------------|------------|
| 20 | 650 | 700 |
| 25 | 520 | 520 |
| 30 | 430 | 430 |
| 35 | 380 | 380 |
| 40 | 330 | 330 |
| 45 | 280 | 280 |
| 50 | 230 | 230 |
| 61 | 180 | 180 |

KR 50 R2100 CR lite 设计用于 50 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 61 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。

[illegible]