

可达半径1503 mm / 中空手腕 / 手腕可搬运质量15 kg

适用于汽车零部件、五金等行业。



EFORT

手腕可搬运质量		15 kg	
可达半径		1503 mm	
重复定位精度		±0.15 mm	
各轴运动范围 & 最大单轴速度		各轴运动范围	最大单轴速度
	J 1	± 160°	180°/sec
	J 2	± 135°	180°/sec
	J 3	-60°/+240°	180°/sec
	J 4	± 540°	360°/sec
	J 5	± 540°	400°/sec
	J 6	± 540°	450°/sec
手腕允许负载转矩	J 4	44.2 N·m	
	J 5	28.8 N·m	
	J 6	15.1 N·m	
手腕允许 负载转动惯量	J 4	1.17 kg·m ²	
	J 5	0.87 kg·m ²	
	J 6	0.15 kg·m ²	

Technical drawing of the KUKA KR 1000 R350 robot arm, showing dimensions and joint angles.

Top View (Left):

- Overall width: 803
- Distance from center to end effector: 124
- End effector width: 102
- Joint angles: $+240^\circ$, $+60^\circ$, $+35^\circ$, -35°
- Radius of the circular path: R350
- Radius of the base: R1503
- Distance from base to end effector: 700
- Distance from base to end effector (horizontal): 626.6
- Point P is marked at the end effector.

Side View (Right):

- Overall height: 1479
- Distance from base to end effector: 157.34
- Distance from base to end effector (horizontal): 407.6
- Distance from base to end effector (vertical): 623.5

GR-Series Painting Robot		
结构		6轴串联多关节
安装方式		地面、顶吊、壁挂、倾斜角
防护等级	本体	IP 65
	控制柜	IP 54
防爆等级	气体	Ex db ib pxb IIC T4 Gb
	粉尘	Ex ib pxb tb IIIC T135°C Db
使用条件	工作电压	三相AC400V(±10%)
	电源容量	11 kVA
	温度	0~45 °C
	湿度	RH≤80% (无结露)
手臂负载	大臂	15 kg
	小臂	10 kg
质量	本体	270 kg
	电柜	140 kg

项 目	标准配置	可选配置	
驱动单元	6轴	6+2轴	
电柜-本体 线缆	静态:8 m	最长:30 m	
	/	拖链线最长:30 m	
示教器线缆	8 m	最长:30 m	
数字量DI/DO	16/16	/	
模拟量AI/AO	/	可增加模拟量硬件模块, 最多4路	
现场总线	Ethercat	ProfiNet	CCLink
程序容量	1GB	/	
软件包	喷涂工艺包	/	
传送带跟踪	/	可选	
颜色	RAL6018	客订	

相关信息发布时间 2026/10