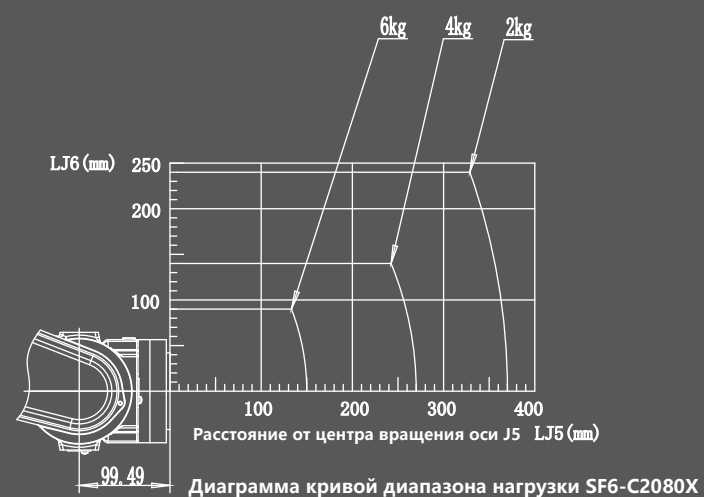


Продукция ARC обладает лучшей производительностью и высокой плотностью мощности для достижения максимальной экономической выгоды при минимальных затратах, особенно для дуговой сварки, резки, обработки, погрузки/разгрузки машин, сборки/упаковки и сборки/распределения.

Приложения



Модель	SF8-C2080X	
Структура	Вертикально сочлененный	
Количество осей	6	
Радиус	2008mm	
Грузоподъемность	6kg	
Повторяемость	±0.08mm	
Режим привода	Серводвигатель переменного тока	
Максимальная скорость	J1	190°/s
	J2	190°/s
	J3	190°/s
	J4	400°/s
	J5	400°/s
	J6	700°/s
Диапазон движения	J1	±170°
	J2	+100°/-157°
	J3	+90°/-80°
	J4	±155°
	J5	+134°/-137°
	J6	±220°
Допустимый момент	J4	10N·m
	J5	10N·m
	J6	5.5N·m
Допустимая инерция	J4	0.28kg·m ²
	J5	0.28kg·m ²
	J6	0.06kg·m ²
Рейтинг защиты	IP 65	
условия эксплуатации	Темп.	0-45°C
	Влажность	Ниже 95%RH
	Вибрация	Ниже 4.9m/s ²
	Прочее	Устранение шумов сигнала
Размер основания	396*396mm	
Высота	1640mm	
Вес	280KG	
Монтажные позиции	Пол, стена, потолок	
Потребляемая мощность	3.8kVA	

Technical drawings of the KUKA KR 1000 robot arm showing three views: front, side, and top. Dimensions are provided in millimeters.

Front View Dimensions:

- Total height: 1403.5
- Height from base to first joint: 760
- Height from first joint to second joint: 220
- Base width: 185
- Distance from base to end effector: 1040.5
- End effector width: 99.5
- Distance from base to third joint: 531.5

Side View Dimensions:

- Base width: 396

Top View Dimensions:

- Base width: 396

Technical drawing of a flange with a cross-section. The front view shows a circular flange with 12 holes. Dimensions include an outer diameter of $\varnothing 35 \pm 0.1$, a hole diameter of $\varnothing 6.7 \pm 0.1$, and a hole pitch of 12.5. A section line A-A is indicated. The cross-section view shows a flange with a thickness of 6, a central hole of 10, and a hole diameter of $\varnothing 6.7 \pm 0.1$. A note indicates "4-6 резьбы 8 одинаково расположении" (4-6 threads 8 equally spaced).

[illegible]