

## Промышленный робот - манипулятор KAWASAKI KE610H

### Область применения:

- Покраска



1. Модель	KE610H		
2. Тип запястья	3Rø70 мм		
3. Степеней подвижности	6		
4. Рабочая зона и максимальная скорость	Действие оси	Угол поворота	Макс. скорость
	(JT1) Поворот руки	± 150°	2000 мм/сек
	(JT2) Нижний рычаг	+110°~-60°	
	(JT3) Верхний рычаг	+ 90°~-80°	
	(JT4)Вращение	± 720°	
	(JT5) Вращение	± 720°	
(JT6) Вращение	± 410°		
5. Повторяемость	± 1,0 мм		
6. Грузоподъемность	Запястье: 15 кг; Рука: 25 кг		
7. Зона досягаемости	2714 мм		
8. Масса	820 кг.		
9. Рабочая температура	0-45 °С		
10. Контроллер	C45		
11. Тип установки	Пол, потолок, стена		
12. Уровень влажности	35 – 85 %		

### Конфигурация запястного сочленения:

