



## KR 420 R3080



### Caractéristiques techniques

Portée maximum	3076 mm
Charge maximum	526 kg
Charge nominale	420 kg
Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras	0 kg / 0 kg / 50 kg
Répétabilité de position (ISO 9283)	± 0,08 mm
Nombre d'axes	6
Position de montage	Sol
Surface au sol	1050 mm x 1050 mm
Poids	env. 2415 kg

### Caractéristiques des axes

Plage de mouvements	
A1	±185 °
A2	-130 ° / 20 °
A3	-100 ° / 144 °
A4	±350 °
A5	±120 °
A6	±350 °
Vitesse avec charge nominale	
A1	90 °/s
A2	80 °/s
A3	75 °/s
A4	90 °/s
A5	83 °/s
A6	130 °/s

### Conditions de service

Température ambiante lors du service	10 °C à 55 °C (283 K à 328 K)
--------------------------------------	-------------------------------

### Mode de protection

Degré de protection (IEC 60529)	IP65
Mode de protection poignet de robot (selon IEC 60529)	IP65

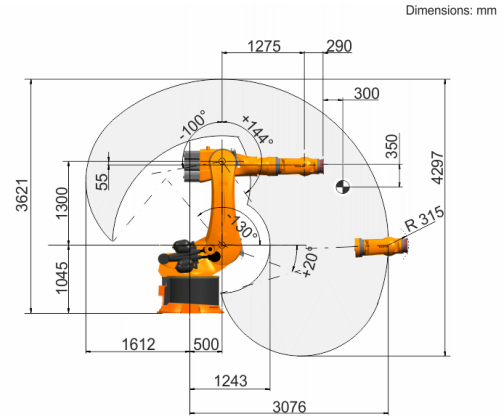
### Commande

Contrôleur	KR C5; KR C4
------------	-----------------

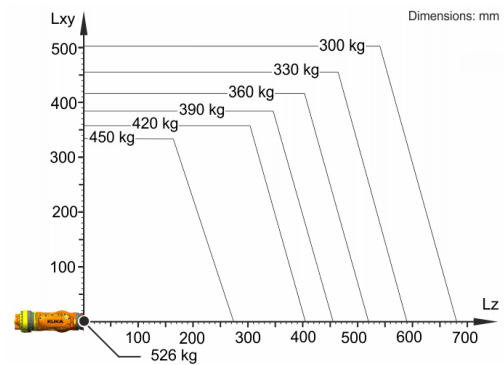
### Boîtier de commande portatif

Boîtier de commande portatif	smartPAD KUKA
------------------------------	---------------

### Graphique d'enveloppe d'évolution



### Diagramme des charges



Le KR 420 R3080 est conçu pour une charge nominale de 420 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. En réduisant les distances de charges, il est également possible d'utiliser des charges plus élevées jusqu'à la charge maximum. Les cas de charge spécifiques doivent être contrôlés avec KUKA.Load. Notre assistance technique est à votre disposition pour vous conseiller.

### Bride de fixation

