

KR 6 R1820



Caractéristiques techniques

| | |
|--|--|
| Portée maximum | 1820 mm |
| Charge maximum | - |
| Charge nominale | 6 kg |
| Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras | 0 kg / 0 kg / 10 kg |
| Répétabilité de position (ISO 9283) | ± 0,04 mm |
| Nombre d'axes | 6 |
| Position de montage | Sol; Plafond; Mur; Angle quelconque |
| Surface au sol | 333,5 mm x 307 mm |
| Poids | env. 168 kg |

Caractéristiques des axes

| Plage de mouvements | |
|------------------------------|----------------|
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -185 ° / 65 ° |
| A3 | -137 ° / 163 ° |
| A4 | ±185 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Vitesse avec charge nominale | |
| A1 | 220 °/s |
| A2 | 210 °/s |
| A3 | 270 °/s |
| A4 | 381 °/s |
| A5 | 311 °/s |
| A6 | 492 °/s |

Conditions de service

| | |
|--------------------------------------|------------------------------|
| Température ambiante lors du service | 5 °C à 45 °C (278 K à 318 K) |
|--------------------------------------|------------------------------|

Mode de protection

| | |
|---|------|
| Degré de protection (IEC 60529) | IP54 |
| Degré de protection du poignet en ligne (IEC 60529) | IP54 |

Commande

| | |
|------------|-------------------------------------|
| Contrôleur | KR C4 smallsize-2; KR C4 compact |
|------------|-------------------------------------|

Boîtier de commande portatif

Boîtier de commande portatif

smartPAD KUKA

Graphique d'enveloppe d'évolution

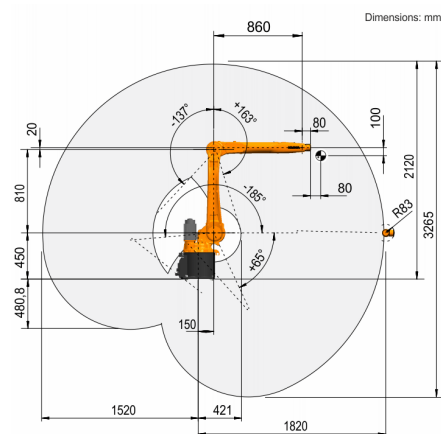
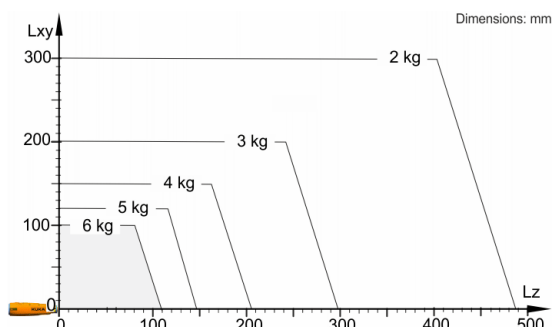


Diagramme des charges



Le KR 6 R1820 est conçu pour une charge nominale de 6 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

