

KR 20 R1810



Technische Daten

Maximale Reichweite	1813 mm
Maximale Traglast	23,9 kg
Nenn-Traglast	20 kg
Nenn-Zusatzlast Karussell / Schwinge / Arm	0 kg / 0 kg / 10 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,04 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel
Aufstellfläche	430,5 mm x 370 mm
Gewicht	ca. 250 kg

Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb	5 °C bis 45 °C (278 K bis 318 K)
---------------------------------	----------------------------------

Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP65
Schutzart Zentralhand (IEC 60529)	IP65

Steuerung

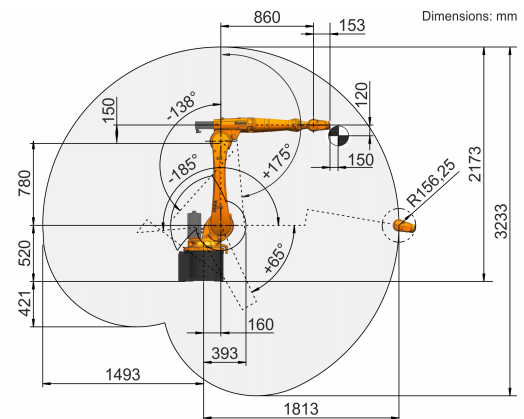
Steuerung	KR C4
-----------	-------

Bedienhandgerät

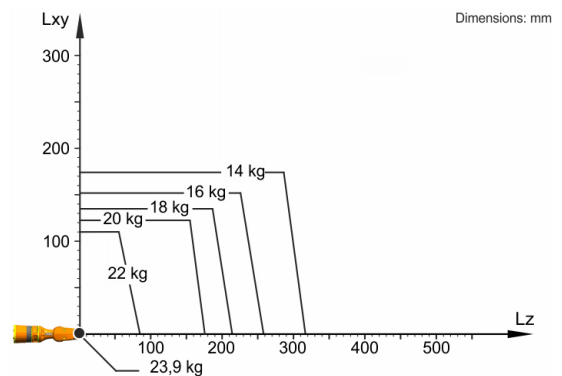
Bedienhandgerät

KUKA smartPAD

Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 20 R1810 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 20 kg um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen können auch höhere Lasten bis zur Maximalen Traglast zur Anwendung kommen. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbauflansch

