



KR 3 R540



Technische Daten

| | |
|--|--------------------------|
| Maximale Reichweite | 541 mm |
| Maximale Traglast | 3 kg |
| Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) | ± 0,02 mm |
| Anzahl Achsen | 6 |
| Einbaulage | Boden; Decke; Wand |
| Aufstellfläche | 179 mm x 179 mm |
| Gewicht | ca. 26,5 kg |

Achsdaten

| | |
|------------------|----------------|
| Bewegungsbereich | |
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -170 ° / 50 ° |
| A3 | -110 ° / 155 ° |
| A4 | ±175 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |

Betriebsbedingungen

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

Schutzart

| | |
|-----------------------------------|------|
| Schutzart (IEC 60529) | IP40 |
| Schutzart Roboterhand (IEC 60529) | IP40 |

Steuerung

| | |
|-----------|-------------------------------|
| Steuerung | KR C5 micro; KR C4 compact |
|-----------|-------------------------------|

Bedienhandgerät

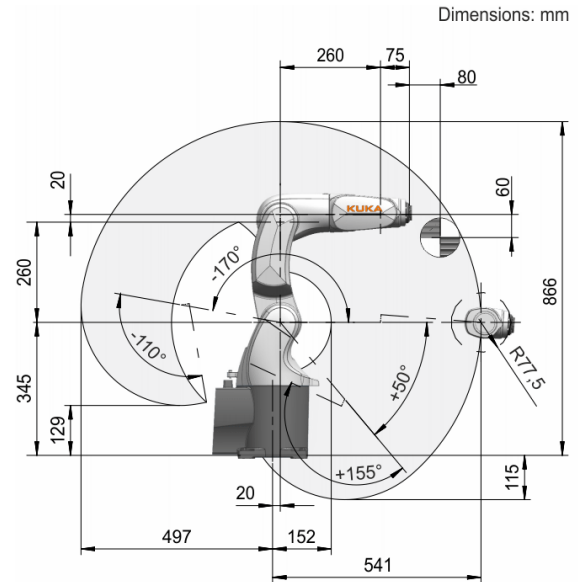
| | |
|-----------------|---------------|
| Bedienhandgerät | KUKA smartPAD |
|-----------------|---------------|

Zykluszeit

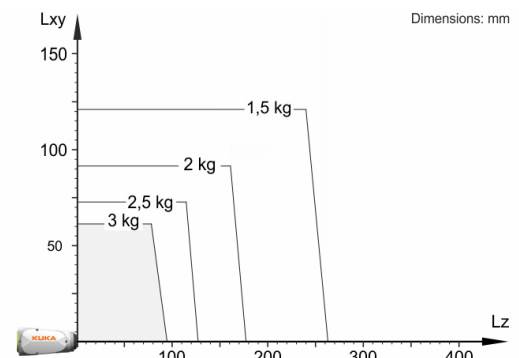
167 Zyklen pro Minute (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 3 R540 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 2 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

