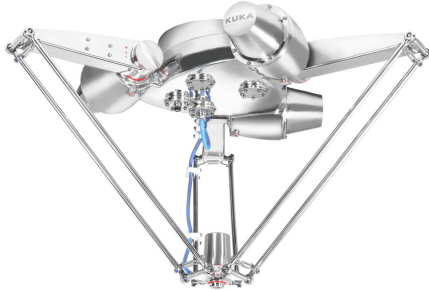




KR 3 D1200 HM



Technische Daten

Maximale Reichweite	600 mm
Maximaler Durchmesser	1200 mm
Arbeitsraumvolumen	-
Maximale Traglast	6 kg
Nenn-Traglast	3 kg
Anzahl Achsen	4
Anzahl der ansteuerbaren Achsen	4
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,1 mm
Einbaulage	Decke
Aufstellfläche	1500 mm x 1500 mm
Gewicht	ca. 95 kg
Standardfarbe	Edelstahl
Schallpegel	< 75 dB (A)

Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	-120 ° / 40 °
A2	-120 ° / 40 °
A3	-120 ° / 40 °
A4	±255 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	168 °/s
A2	168 °/s
A3	168 °/s
A4	162 °/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb 0 °C bis 45 °C (273 K bis 318 K)

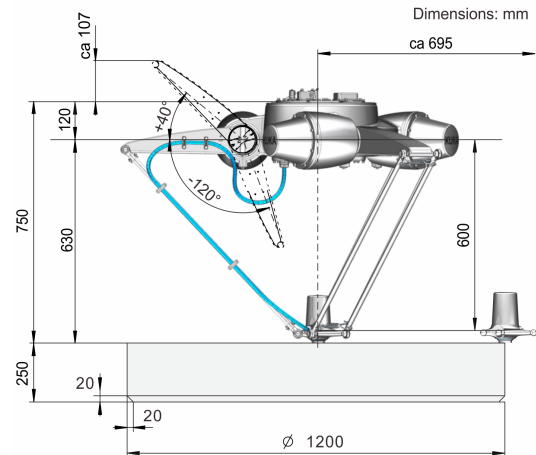
Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP67
Schutzart Roboterhand (IEC 60529)	IP69K

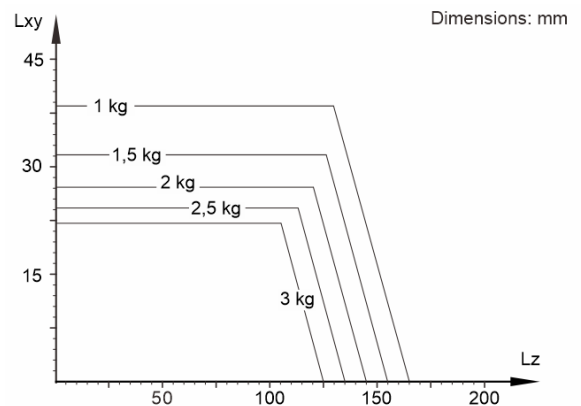
Steuerung

Steuerung	KR C5 micro
-----------	-------------

Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 3 D1200 HM ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 3 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Nur wenn die Lage des Massenschwerpunkts 0 mm und eine für den Lastfall optimierte Zusatzlast angebracht sind, gilt die maximale Traglast von 6 kg. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load oder KUKA Compose überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbauflansch

