

KR 20 R1810 HO



Tekniska data

Max. räckvidd	1813 mm
Maximal bärlast	23,9 kg
Nominell bärlast	20 kg
Nominell tilläggslast vridsockel/svängarm/arm	0 kg / 0 kg / 10 kg
Repeternoggrannhet position (ISO 9283)	± 0,04 mm
Antal axlar	6
Monteringsläge	Golv; Tak; Vägg; Valfri vinkel
Uppställningsyta	430,5 mm x 370 mm
Vikt	ca. 250 kg

Axeldata

Rörelseområde	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Hastighet vid nominell bärlast	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

Driftsvillkor

Omgivningstemperatur vid drift	5 °C till 45 °C (278 K till 318 K)
--------------------------------	------------------------------------

Kapslingsklass

Kapslingsklass (IEC 60529)	IP65
Kapslingsklass robohand (IEC 60529)	IP67

Styrning

Styrning	KR C4
----------	-------

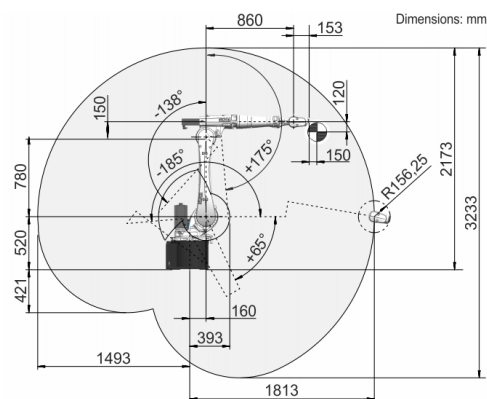
Certifikat

ESD-krav	IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20
----------	-------------------------------

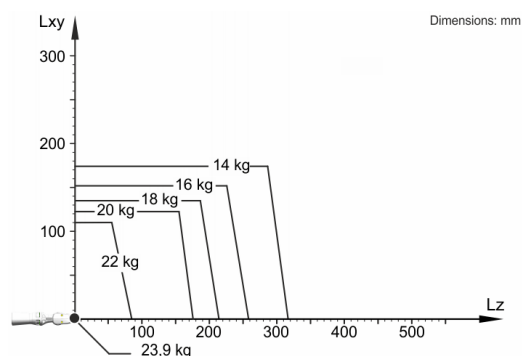
Bärbar manöverenhet

Bärbar manöverenhet	KUKA smartPAD
---------------------	---------------

Arbetsutrymmesbild



Bärlastdiagram



KR 20 R1810 HO är konstruerad för en nominell bärlast på 20 kg för att kunna utnyttja robotens prestanda och dynamik på ett optimalt sätt. Med reducerade lastavstånd är det även möjligt med högre laster upp till maximal bärlast. Specifika lastfall måste kontrolleras med KUKA.Load. För ytterligare rådgivning står KUKA Support till tjänst.

Monteringsfläns

