



KR 20 R2010 KS-F



Datos técnicos

Alcance máximo	2010 mm
Carga máxima	23,9 kg
Carga nominal	20 kg
Carga adicional nominal columna giratoria/brazo de oscilación/brazo	0 kg / 0 kg / 10 kg
Repetibilidad de posición (ISO 9283)	± 0,04 mm
Número ejes	6
Posición de montaje	Suelo
Superficie de colocación	440 mm x 370 mm
Peso	aprox. 242 kg

Datos de los ejes

Rango de desplazamiento	
A1	±125 °
A2	-120 ° / 90 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Velocidad con carga nominal	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

Condiciones de servicio

Temperatura ambiente durante el servicio 5 °C hasta 45 °C (278 K hasta 318 K)

Tipo de protección

Tipo de protección (IEC 60529)	IP65
Tipo de protección muñeca de robot (IEC 60529)	IP67

Unidad de control

Unidad de control	KR C4
-------------------	-------

Dispositivo de mando manual

Dispositivo de mando manual

KUKA smartPAD

Gráfica del campo de trabajo

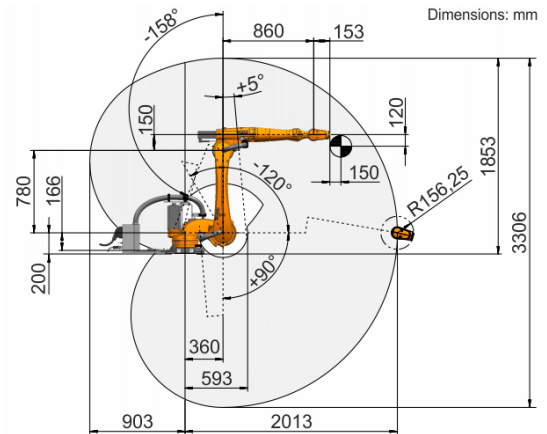
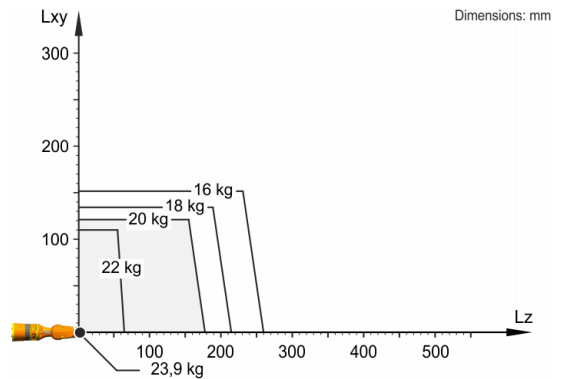


Diagrama de cargas



El KR 20 R2010 KS-F está diseñado para una carga nominal de 20 kg para aprovechar de forma óptima el rendimiento y la dinámica del robot. Con intervalos de carga reducidos también se pueden aplicar cargas superiores hasta la capacidad de carga máxima. La situación de carga concreta debe controlarse con KUKA.Load. Para un asesoramiento individual, póngase en contacto con KUKA Support.

Brida de acople

