



KR 20 R2010 KS-F



Caractéristiques techniques

Portée maximum	2010 mm
Charge maximum	23,9 kg
Charge nominale	20 kg
Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras	0 kg / 0 kg / 10 kg
Répétabilité de position (ISO 9283)	± 0,04 mm
Nombre d'axes	6
Position de montage	Sol
Surface au sol	440 mm x 370 mm
Poids	env. 242 kg

Caractéristiques des axes

Plage de mouvements	
A1	±125 °
A2	-120 ° / 90 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Vitesse avec charge nominale	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

Conditions de service

Température ambiante lors du service	5 °C à 45 °C (278 K à 318 K)
--------------------------------------	------------------------------

Mode de protection

Degré de protection (IEC 60529)	IP65
Mode de protection poignet de robot (selon IEC 60529)	IP67

Commande

Contrôleur	KR C4
------------	-------

Boîtier de commande portatif

Boîtier de commande portatif	smartPAD KUKA
------------------------------	---------------

Graphique d'enveloppe d'évolution

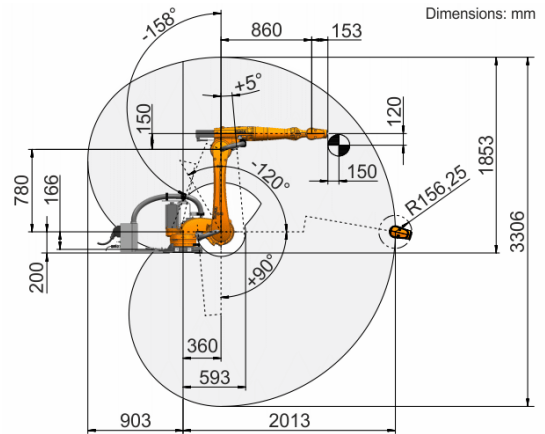
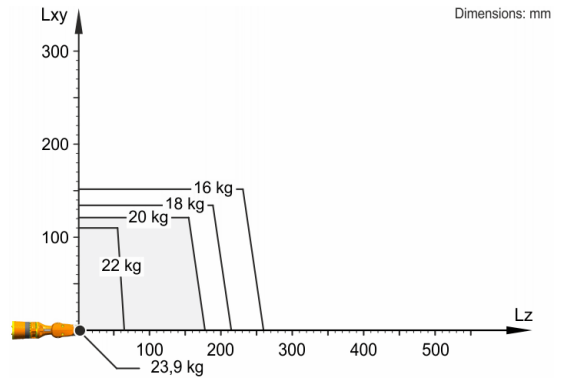


Diagramme des charges



Le KR 20 R2010 KS-F est conçu pour une charge nominale de 20 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. En réduisant les distances de charges, il est également possible d'utiliser des charges plus élevées jusqu'à la charge maximum. Les cas de charge spécifiques doivent être contrôlés avec KUKA.Load. Notre assistance technique est à votre disposition pour vous conseiller.

Bride de fixation

