



KR 6 R900-2



Műszaki adatok

| | |
|---------------------------------------|--|
| Maximális hatótávolság | 901 mm |
| Maximális teherbírás | 6,7 kg |
| Pozícióismétlés pontossága (ISO 9283) | ± 0,02 mm |
| Tengelyek száma: | 6 |
| Beszereleési helyzet | Padló; Mennyezet; Fal; tetszőleges szög |
| Felállítási felület | 208 mm x 208 mm |
| Súly | kb. 55 kg |

Tengelyadatok

| | |
|-----------------|----------------|
| Mozgástartomány | |
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -190 ° / 45 ° |
| A3 | -120 ° / 156 ° |
| A4 | ±185 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |

Üzemeltetési feltételek

| | |
|--|------------------------------|
| Környezeti hőmérséklet üzemelés esetén | 0 °C – 45 °C (273 K – 318 K) |
|--|------------------------------|

Védettség

| | |
|--------------------------------|-------------|
| Védettség (IEC 60529) | IP65 / IP67 |
| Robotkéz védettség (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

Vezérlés

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

Tanúsítványok

| | |
|-------------------|-------------------------------|
| ESD-követelmények | IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20 |
|-------------------|-------------------------------|

Kézi kezelőkészülék

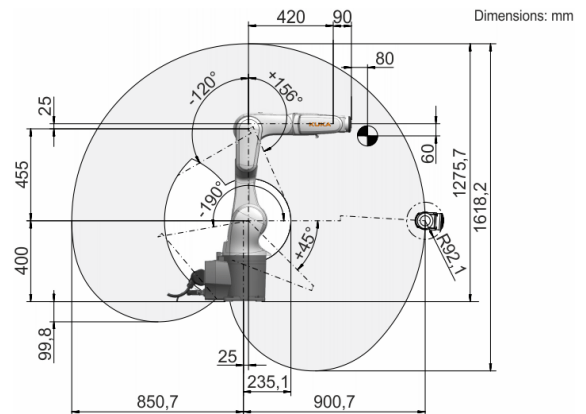
| | |
|---------------------|---------------|
| Kézi kezelőkészülék | KUKA smartPAD |
|---------------------|---------------|

Ciklusidő

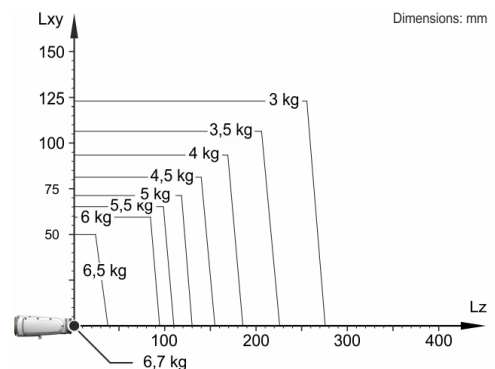
150 ciklus percenként (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



Munkatartomány ábra



Teherbírás ábra



A KR 6 R900-2 3 kg névleges teherbírásra van méretezve a robot teljesítményének és dinamikájának optimális kihasználásához. Csökkentett teherbírásokkal nagyobb terheket is lehet alkalmazni a maximális teherbírásig. A specifikus terhelést KUKA.Load alkalmazással kell ellenőrizni. A KUKA Support tanácsadóként készséggel áll rendelkezésre.

Szerelőcsonk

