

KR 12 R1810-2



Datos técnicos

Alcance máximo	1813 mm
Carga máxima	14,5 kg
Carga nominal	12 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; Techo; Pared; cualquier ángulo
Superficie de colocación	430,5 mm x 370 mm
Peso	aprox. 255 kg

Datos de los ejes

Rango de desplazamiento	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
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 ser- vicio 5 °C hasta 55 °C (278 K hasta 328 K)

Tipo de protección

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

Unidad de control

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

Certificados

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

Dispositivo de mando manual

Dispositivo de mando manual

KUKA smartPAD-2

Gráfica del campo de trabajo

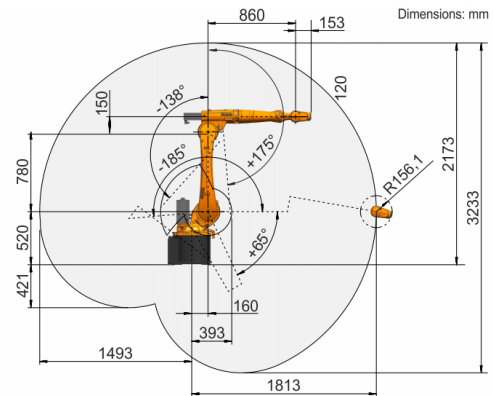
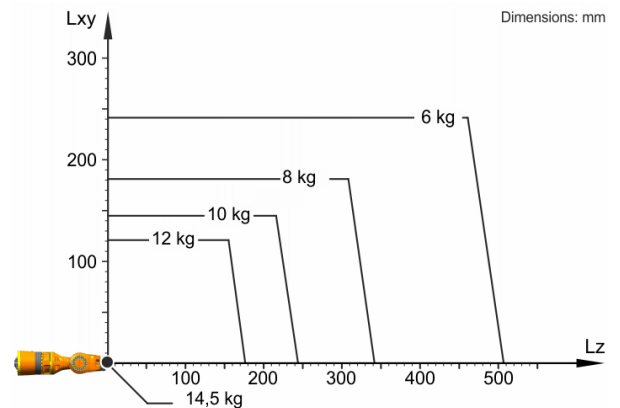


Diagrama de cargas



KR 12 R1810-2 está configurado para una carga nominal de 12 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 KUKALoad. Para un asesoramiento individual, póngase en contacto con KUKA Support.

Brida de acople

