KR 30 R2100

Tekniska data

Max. räckvidd	2101 mm
Maximal bärlast	36,5 kg
Nominell bärlast	30 kg
Nominell tilläggslast vridsockel/svängarm/arm	0 kg / 0 kg / 20 kg
Repeternoggrannhet position (ISO 9283)	± 0,05 mm
Antal axlar	6
Monteringsläge	Golv; Tak; Vägg; Valfri vinkel
Uppställningsyta	603 mm x 480 mm
Vikt	ca. 533 kg

Axeldata

Rörelseområde	
A1	±185 °
A2	-175 ° / 60 °
A3	-120 ° / 165 °
A4	±180 °
A5	±125 °
A6	±350 °
Hastighet vid nominell bärlast	
A1	180 °/s
A2	165 °/s
A3	180 °/s
A4	250 °/s
A5	250 °/s
A6	360 °/s

Driftsvillkor

Omgivningstemperatur vid drift	0 °C till 55 °C (273 K till 328 K)

Kapslingsklass

Kapslingsklass (IEC 60529)	IP65
Kapslingsklass arm/centralhand (IEC 60529)	IP65 / IP67

Styrning

Styrning	KR C5; KR C4

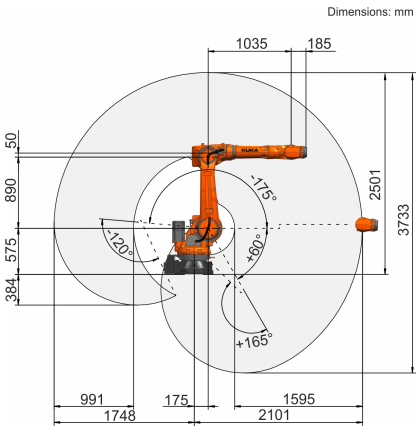
Certifikat

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

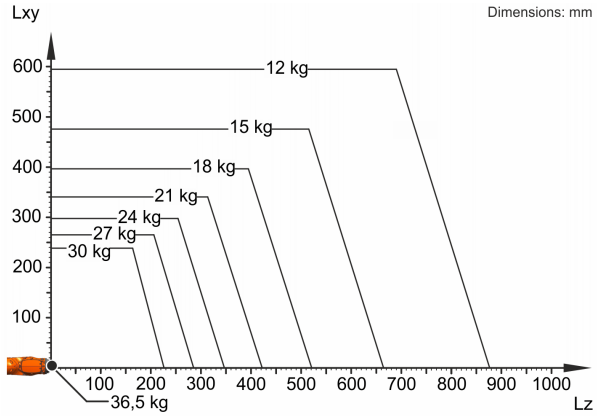
Bärbar manöverenhet

Bärbar manöverenhet	KUKA smartPAD

Arbetsutrymmesbild

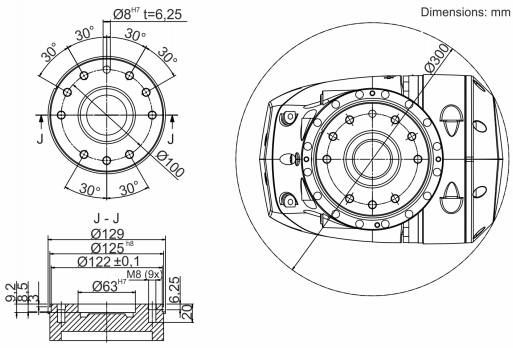


Bärlastdiagram



KR 30 R2100 är konstruerad för en nominell bärlast på 30 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



Uppgifter om produkternas beskaffenhet och användbarhet garanterar inga egenskaper, utan är endast tänkt som information. Endast det aktuella avtalet är avgörande för omfattningen av våra leveranser och tjänster. Tekniska data och bilder kan avvika mot leveranserna. Rätten till ändringar förbehålles.
0000-332-113 / V5.1 / 13.07.2020 / sv
KUKA Deutschland GmbH Zugspitzstrasse 140, 86165 Augsburg, Tyskland. Tel: +49 821 797-4000, www.kuka-robotics.com