



KR 20 R1810 HO



Dati tecnici

| | |
|--|---|
| Massimo raggio d'azione | 1813 mm |
| Carico nominale | 20 kg |
| Carico massimo | 23,9 kg |
| Massimo carico addizionale giostra/culla/braccio | 20 kg / 15 kg / 15 kg |
| Ripetibilità di posizionamento (ISO 9283) | ± 0,04 mm |
| Numero assi | 6 |
| Posizione di montaggio | Pavimento; Soffitto; Parete; Angolo a scelta |
| Superficie di appoggio | 430,5 mm x 370 mm |
| Peso | ca. 250 kg |

Dati degli assi

| | |
|------------------------------------|----------------|
| Campo di movimentazione | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -185 ° / 65 ° |
| A3 | -138 ° / 175 ° |
| A4 | ±350 ° |
| A5 | ±130 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Velocità con carico utile nominale | |
| A1 | 200 °/s |
| A2 | 175 °/s |
| A3 | 190 °/s |
| A4 | 430 °/s |
| A5 | 430 °/s |
| A6 | 630 °/s |

Condizioni d'esercizio

Temperatura ambiente per il funzionamento da 5 °C a 45 °C (da 278 K a 318 K)

Classe di protezione

| | |
|--|------|
| Classe di protezione (IEC 60529) | IP65 |
| Classe di protezione polso del robot (IEC 60529) | IP67 |

Sistema di controllo

| | |
|----------------------|-----------------|
| Sistema di controllo | KR C5; KR C4 |
|----------------------|-----------------|

Certificati

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

Grafica dello spazio di lavoro

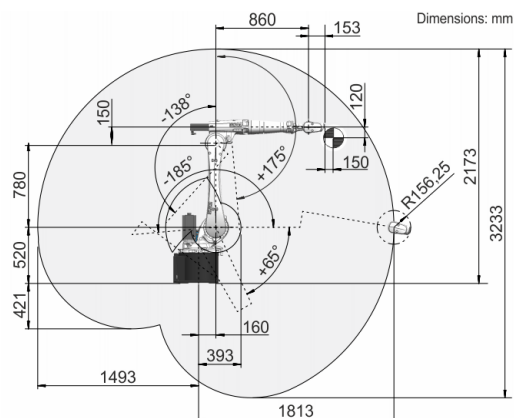
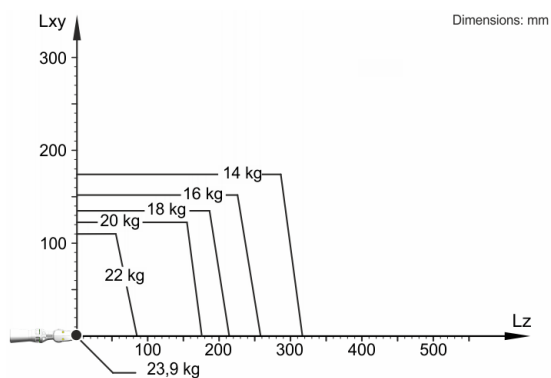


Grafico della portata



Il KR 20 R1810 HO è progettato per una portata nominale di 20 kg in grado di sfruttare al meglio le prestazioni e la dinamicità del robot. Il carico utile massimo di 23,9 kg vale solo quando sono applicati una posizione del baricentro di 0 mm e un carico aggiuntivo ottimizzato per la situazione di carico. La situazione di carico specifica deve essere verificata con KUKA.Load o KUKA Compose. Per un'ulteriore consulenza il servizio di assistenza KUKA rimane a vostra disposizione.

Flangia d'attacco

