



LBR iisy 11 R1300



Données de base

| | |
|---------------------|-----------------|
| Type de cinématique | A bras articulé |
| Cobot | Oui |

| | |
|----------------------|---|
| Critères de sécurité | Catégorie 3 et niveau de performance d selon EN ISO 13849-1 |
|----------------------|---|

Caractéristiques techniques

| | |
|-------------------------------------|--|
| Portée maximum | 1300 mm |
| Charge nominale | 11 kg |
| Charge maximum | 11,72 kg |
| Répétabilité de position (ISO 9283) | ± 0,05 mm |
| Nombre d'axes | 6 |
| Position de montage | Sol; Plafond; Mur; Angle quelconque |
| Surface au sol | 275 mm x 275 mm |
| Poids | env. 46,3 kg |

Caractéristiques des axes

| | |
|------------------------------|---------------|
| Plage de mouvements | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -230 ° / 50 ° |
| A3 | ±150 ° |
| A4 | ±180 ° |
| A5 | ±110 ° |
| A6 | ±220 ° |
| Vitesse avec charge nominale | |
| A1 | 200 °/s |
| A2 | 200 °/s |
| A3 | 200 °/s |
| A4 | 230 °/s |
| A5 | 260 °/s |
| A6 | 430 °/s |

Conditions de service

| | |
|--------------------------------------|------------------------------|
| Température ambiante lors du service | 0 °C à 45 °C (273 K à 318 K) |
|--------------------------------------|------------------------------|

Mode de protection

| | |
|---------------------------------|------|
| Degré de protection (IEC 60529) | IP54 |
|---------------------------------|------|

Contrôleur

| | |
|------------|-------------|
| Contrôleur | KR C5 micro |
|------------|-------------|

Certificats

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

Graphique d'enveloppe d'évolution

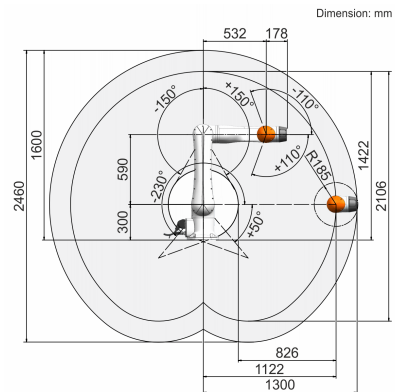
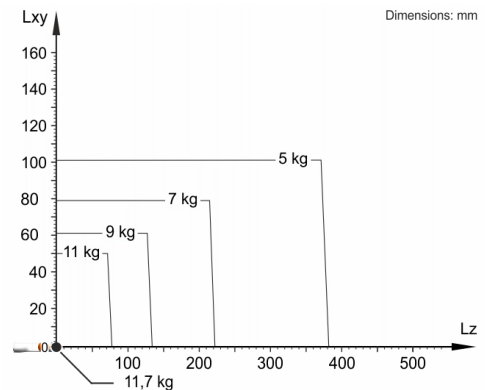
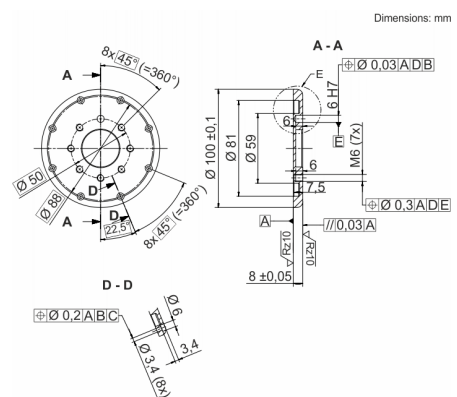


Diagramme des charges



LBR iisy 11 R1300 est conçu pour une charge nominale de 11 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. La charge maximum de 11,72 kg s'applique uniquement si la position du centre de gravité = 0 mm. Les cas de charge spécifiques doivent être contrôlés avec KUKA Load ou KUKA Compose. Notre assistance technique KUKA Support est à votre disposition pour vous conseiller.

Bride de fixation



Le robot dispose d'une alimentation en énergie interne de l'axe 1 à l'axe 6 avec 8 câbles de commande et un câble Ethernet 1 Gbit pouvant être utilisée par le client.