



KR 640 R2800-2 HI



Technische Daten

| | |
|--|-----------------|
| Maximale Reichweite | 2800 mm |
| Nenn-Traglast | 640 kg |
| Maximale Traglast | 835 kg |
| Maximale Zusatzlast Karussell / Schwinge / Arm | - |
| Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) | ± 0,08 mm |
| Anzahl Achsen | 6 |
| Einbaulage | Boden |
| Aufstellfläche | 968 mm x 944 mm |
| Gewicht | ca. 2170 kg |

Achsdaten

| | |
|-----------------------------------|----------------|
| Bewegungsbereich | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -130 ° / 20 ° |
| A3 | -100 ° / 165 ° |
| A4 | ±350 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast | |
| A1 | 80 °/s |
| A2 | 70 °/s |
| A3 | 70 °/s |
| A4 | 80 °/s |
| A5 | 80 °/s |
| A6 | 110 °/s |

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb 0 °C bis 55 °C (273 K bis 328 K)

Schutzart

| | |
|-----------------------------------|-------------|
| Schutzart (IEC 60529) | IP65 |
| Schutzart Roboterhand (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

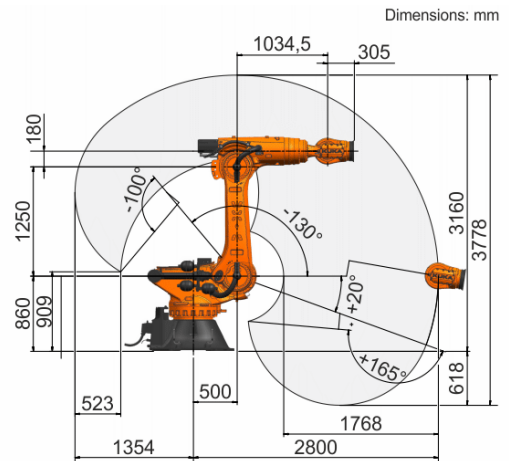
Steuerung

| | |
|-----------|-------|
| Steuerung | KR C5 |
|-----------|-------|

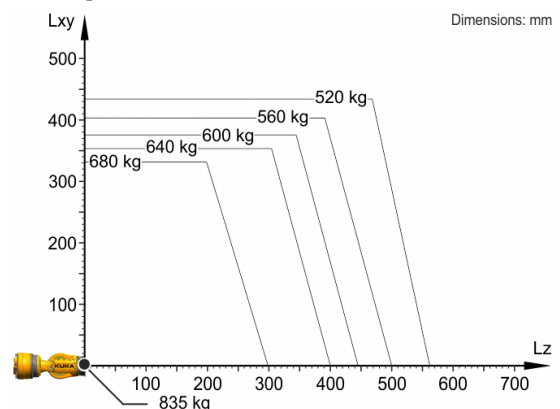
Zertifikate

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

Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 640 R2800-2 HI ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 640 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen und günstigen Zusatzlasten, kann eine maximale Traglast bis zu 835 kg angebracht werden. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Service zur Verfügung.

Anbauflansch

