



LBR iisy 11 R1300



Datos básicos

Tipo de cinemática	Brazo articulado
Cobot	SI

Requisitos de seguridad	Categoría 3 y Performance Level d según EN ISO 13849-1
-------------------------	--

Datos técnicos

Alcance máximo	1300 mm
Carga nominal	11 kg
Carga máxima	11,72 kg
Repetibilidad de posición (ISO 9283)	± 0,05 mm
Número ejes	6
Posición de montaje	Suelo; Techo; Pared; cualquier ángulo
Superficie de colocación	275 mm x 275 mm
Peso	aprox. 46,3 kg

Datos de los ejes

Rango de desplazamiento	
A1	±185 °
A2	-230 ° / 50 °
A3	±150 °
A4	±180 °
A5	±110 °
A6	±220 °
Velocidad con carga nominal	
A1	200 °/s
A2	200 °/s
A3	200 °/s
A4	230 °/s
A5	260 °/s
A6	430 °/s

Condiciones de servicio

Temperatura ambiente durante el servicio	0 °C hasta 45 °C (273 K hasta 318 K)
--	--------------------------------------

Tipo de protección

Tipo de protección (IEC 60529)	IP54
--------------------------------	------

Unidad de control

Unidad de control	KR C5 micro
-------------------	-------------

Certificados

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

Gráfica del campo de trabajo

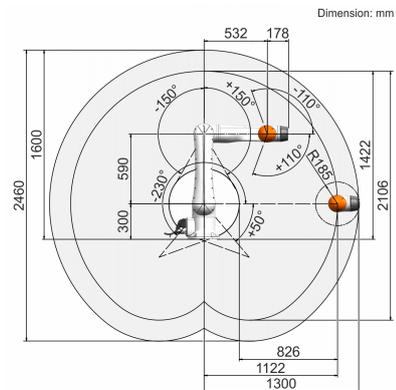
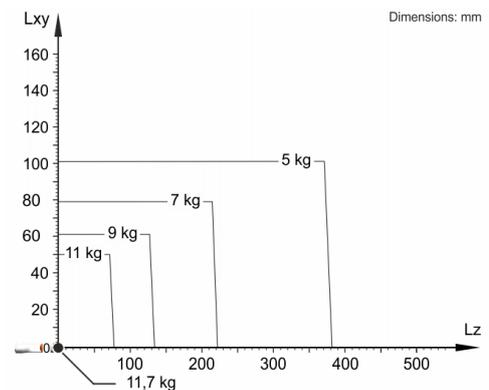
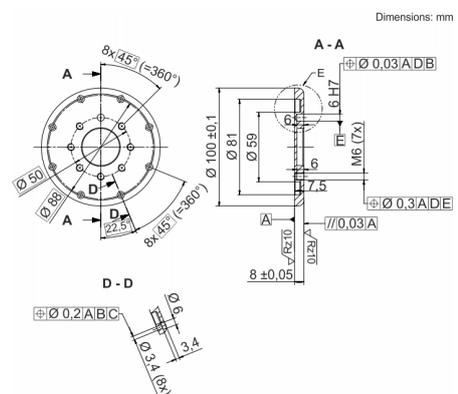


Diagrama de cargas



LBR iisy 11 R1300 está configurado para una carga nominal de 11 kg para aprovechar de forma óptima el rendimiento y la dinámica del robot. Solo si la posición del centro de gravedad de la masa es de 0 mm, se aplica la carga máxima de 11,72 kg. La situación de carga específica debe comprobarse con KUKA.Load o KUKA Compose. Para un asesoramiento individual, póngase en contacto con KUKA Support.

Brida de acople



El robot dispone de una alimentación de energía interna utilizable por el cliente desde el eje 1 hasta el eje 6 con 8 cables de mando y un cable Ethernet de 1 Gbit.