



KR 6 R1840-2



Caractéristiques techniques

Portée maximum	1840 mm
Charge nominale	6 kg
Charge maximum	9 kg
Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras	-
Répétabilité de position (ISO 9283)	± 0,04 mm
Nombre d'axes	6
Position de montage	Sol; Plafond; Mur; Angle quelconque
Surface au sol	333,5 mm x 307 mm
Poids	env. 162 kg

Caractéristiques des axes

Plage de mouvements	
A1	±170 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-137 ° / 163 °
A4	±185 °
A5	±120 °
A6	±350 °
Vitesse avec charge nominale	
A1	220 °/s
A2	210 °/s
A3	270 °/s
A4	381 °/s
A5	311 °/s
A6	472 °/s

Conditions de service

Température ambiante lors du service	0 °C à 55 °C (273 K à 328 K)
Classe de salles blanches (ISO 14644-1)	Classe 5 pour override de 40 %; Classe 5 pour override de 80 %

Mode de protection

Degré de protection (IEC 60529)	IP65
Mode de protection poignet de robot (selon IEC 60529)	IP67

Contrôleur

Contrôleur	KR C5
------------	-------

Certificats

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

Graphique d'enveloppe d'évolution

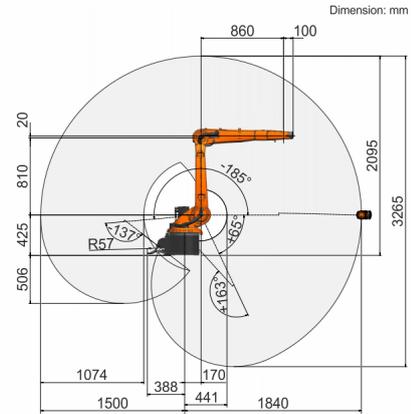
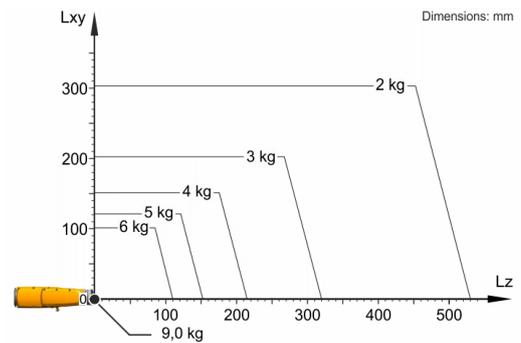


Diagramme des charges



KR 6 R1840-2 est conçu pour une charge nominale de 6 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. Seulement si la position du centre de gravité = 0 mm et une charge supplémentaire optimisée pour le cas de charge sont attachées, la charge maximale de 9 kg s'applique. 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

