KUKA

Robotik_**Typenübersicht**

DE

- A reinraumgeeignet
- B Gießerausführung
- C spritzwassergeschützt
- D abgedeckt
- E Speed
- F hohe Prozessräume
- G lebensmittelfähige Schmierstoffe
- H hygienetaugliches Design
- I High Protection
- J geeignet für explosionsgefährdete Umgebungen
- K geeignet für den Einsatz in der Medizintechnik[1]

Nummerierung	_01	_02	_03	_04
	Kleinrobotik			
Robotermodell	LBR iiwa	KR 3 AGILUS	KR AGILUS-2[1]	KR AGILUS-2
Nenn-Traglast[1]	14 kg 7 kg	3 kg	10 kg 10 kg 6 kg	10 kg 10 kg 6 kg
Nenn-Zusatzlast Arm				
Reichweite max.[1] Z-Hub	820 mm 800 mm	541 mm	1101 mm 901 mm 901 mm 706 mm	1101 mm 901 mm 901 mm 726 mm
Anzahl der Achsen	7	6	6	6
Positionswiederholgenauigkeit	±0,15/±0,1 mm	±0,02 mm	±0,03 mm	±0,02 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	29,9 kg 23,9 kg	26 kg	54 kg 52 kg 52 kg 50 kg	54 kg 54 kg 54 kg 53 kg
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Wand, Boden, Decke[1]	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung (optional)	A B C D E F		A B C D E F	F
Kommentar				
Achsdaten — Bereich				
A1	±170°	±170°	±170°	±170°
A2	+120°/ -70°	+120°/ -70°	+127°/ -190°	+127°/ -190°
A3	+170°/ -116°	+155°/ -116°	+154°/ -120°	+154°/ -120°
A4	±120°	±170°	±185°	±350°
A5	±170°	±120°	±120°	±120°
A6	±120°	±350°	±350°	±350°
A7	±175°			
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast				
A1	85°/s 98°/s	150°/s	300°/s 300°/s 360°/s 360°/s	300°/s 300°/s 360°/s 360°/s
A2	85°/s 98°/s	529°/s	255°/s 255°/s 300°/s 300°/s	225°/s 225°/s 300°/s 300°/s
A3	100°/s 100°/s	538°/s	255°/s 255°/s 360°/s 360°/s	330°/s 330°/s 360°/s 360°/s
A4	75°/s 130°/s	600°/s	381°/s 381°/s 381°/s 381°/s	360°/s 360°/s 450°/s 450°/s
A5	130°/s 140°/s	600°/s	312°/s 312°/s 388°/s 388°/s	360°/s 360°/s 450°/s 450°/s
A6	130°/s 180°/s	800°/s	492°/s 492°/s 615°/s 615°/s	432°/s 432°/s 540°/s 540°/s
A7	130°/s 180°/s			

Nummerierung	_05	_06	_07	_08	_09	_10
	Niedrige Traglast					
Robotermodell	KR CYBERTECH nano	KR CYBERTECH arc nano	KR CYBERTECH 2	KR CYBERTECH 5	KR CYBERTECH 2 arc	KR CYBERTECH KS F
Nenn-Traglast[1]	10 kg 8 kg 6 kg	8 kg 6 kg	22 kg 20 kg 16 kg 16 kg 12 kg 8 kg	20 kg	8 kg	20 kg
Nenn-Zusatzlast Arm	10 kg	10 kg	10 kg	10 kg	10 kg	10 kg
Reichweite max.[1] Z-Hub	1425 mm 1425 mm 1821 mm	1425 mm 1425 mm 1821 mm	1610 mm 1610 mm 2010 mm 1610 mm 1810 mm 2010 mm	1810 mm	2101 mm	2010 mm
Anzahl der Achsen	6	6	6	6	6	6
Positionswiederholgenauigkeit	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,04 mm	<±0,04 mm	<±0,04 mm	<±0,04 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	160 kg 160 kg 156 kg	160 kg 165 kg 156 kg	263 kg 250 kg 263 kg 263 kg 264 kg 259 kg	250 kg	260 kg	342 kg
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden
Ausführung (optional)	A		A	A B E		F
Kommentar		Schutzgas-schweißen			Schutzgas-schweißen	
Achsdaten — Bereich						
A1	±185°	±170°	±185°	±185°	±185°	±150°
A2	+155°/ -135°	+155°/ -135°	+155°/ -135°	+155°/ -135°	+155°/ -135°	+155°/ -135°
A3	+155°/ -135°	+150°/ -120°	+155°/ -138°	+155°/ -138°	+155°/ -138°	+155°/ -138°
A4	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°
A5	±130°	±150°/ -115°	±130°	±130°	±150°/ -115°	±130°
A6	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°	±150°
A7						
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast						
A1	220°/s 220°/s 220°/s	220°/s 220°/s 220°/s	200°/s	200°/s	200°/s	200°/s
A2	210°/s 210°/s 210°/s	210°/s 210°/s	175°/s	175°/s	175°/s	175°/s
A3	270°/s 270°/s 270°/s	270°/s 270°/s 270°/s	150°/s	150°/s	150°/s	150°/s
A4	381°/s 381°/s 381°/s	430°/s 430°/s 430°/s	430°/s	430°/s	430°/s	430°/s
A5	312°/s 312°/s 312°/s	430°/s 430°/s	430°/s	430°/s	430°/s	430°/s
A6	492°/s 492°/s 492°/s	630°/s 630°/s	630°/s	630°/s	630°/s	630°/s
A7						

Nummerierung	_11	_12	_13	_14	_15
	Mittlere Traglast				
Robotermodell	KR 10-3	KR 60-3	KR 30 HA	KR 60 HA	KR 30-4 KS	KR 60-4 KS	KR 60-4 L16 J KS
Nenn-Traglast[1]	30 kg	60 kg 45 kg 30 kg	16 kg	30 kg	60 kg 45 kg 30 kg	30 kg	60 kg 45 kg 30 kg	16 kg
Nenn-Zusatzlast Arm	35 kg	35 kg	35 kg	35 kg	35 kg	35 kg	35 kg
Reichweite max.[1] Z-Hub	2033 mm	2033 mm 2230 mm 2429 mm	3102 mm	2033 mm	2033 mm 2230 mm 2429 mm	2223 mm	2223 mm 2420 mm 2628 mm	2952 mm
Anzahl der Achsen	6	6	6	6	6	6	6
Positionswiederholgenauigkeit	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,07 mm	<±0,05 mm	<±0,05 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	665 kg	665 kg 671 kg 679 kg	700 kg	665 kg	665 kg 671 kg 679 kg	600 kg	600 kg 610 kg 615 kg
Einbaulage	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden	Boden
Ausführung (optional)	F	F	F		F	F	F
Kommentar			hochgenau	hochgenau			
Achsdaten — Bereich							
A1	±185°	±185°	±185°	±185°	±185°	±150°	±150°
A2	+35°/ -135°	+35°/ -135°	+35°/ -135°	+35°/ -135°	+75°/ -105°	+75°/ -105°	+75°/ -115°
A3	+158°/ -120°	+155°/ -120°	+158°/ -120°	+158°/ -120°	+158°/ -120°	+158°/ -120°	+158°/ -120°
A4	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
A5	±119°	±119°	±130°	±119°	±119°	±119°	±119°
A6	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast							
A1	140°/s	128°/s 128°/s 128°/s	100°/s	140°/s	128°/s 128°/s 128°/s	140°/s	138°/s 138°/s 138°/s	103°/s
A2	126°/s	102°/s 102°/s 102°/s	80°/s	126°/s	102°/s 102°/s 102°/s	133°/s	130°/s 130°/s 130°/s	88°/s
A3	140°/s	128°/s 128°/s 128°/s	80°/s	140°/s	128°/s 128°/s 128°/s	166°/s	166°/s 166°/s 166°/s	81°/s
A4	260°/s	260°/s 260°/s 260°/s	230°/s	260°/s	260°/s 260°/s 260°/s	260°/s	260°/s 260°/s 260°/s	230°/s
A5	243°/s	243°/s 243°/s 243°/s	165°/s	243°/s	243°/s 243°/s 243°/s	243°/s	243°/s 243°/s 243°/s	165°/s
A6	322°/s	322°/s 322°/s 322°/s	249°/s	322°/s	322°/s 322°/s 322°/s	322°/s	322°/s 322°/s 322°/s	249°/s
A7							

Nummerierung	_16	_17	_18	_19	_20	_21	_22	_23
	Hohe Traglast							
Robotermodell	KR QUANTEC 2	KR QUANTEC prime	KR QUANTEC ultra	KR QUANTEC HA	KR QUANTEC prime K	KR QUANTEC ultra K	KR QUANTEC nano	KR QUANTEC nano F exclusive
Nenn-Traglast[1]	210 kg 150 kg 150 kg 120 kg 120 kg	240 kg 240 kg 210 kg[1] 180 kg 150 kg	300 kg 270 kg 240 kg 210 kg	120 kg 90 kg 90 kg	210 kg 180 kg 150 kg 120 kg 90 kg	270 kg 270 kg 240 kg 210 kg 180 kg 150 kg 120 kg	160 kg 120 kg	180 kg 120 kg
Nenn-Zusatzlast Arm	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg
Reichweite max.[1] Z-Hub	2701 mm 2500 mm 2701 mm 3100 mm 2701 mm	2496 mm 2696 mm 2896 mm 3095 mm	2496 mm 2696 mm 2896 mm 3095 mm	2696 mm 2896 mm 3095 mm	2901 mm 3101 mm 3301 mm 3501 mm 3701 mm	3101 mm 2901 mm 3101 mm 3301 mm 3501 mm 3701 mm 3901 mm	1571 mm 1803 mm	2100 mm 2100 mm
Anzahl der Achsen	6	6	6	6	6	6	6	6
Positionswiederholgenauigkeit	<±0,05 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,05 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	1097 kg 1105 kg 1105 kg 1105 kg 1061 kg	1102 kg 1112 kg 1114 kg 1114 kg 1114 kg	1123 kg 1129 kg 1129 kg 1129 kg	1106 kg 1121 kg 1123 kg	1168 kg 1168 kg 1168 kg 1192 kg 1204 kg	1198 kg 1198 kg 1198 kg 1214 kg 1205 kg 1213 kg 1221 kg	677 kg 686 kg	998 kg 963 kg
Einbaulage	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden, Decke	Boden	Boden, Decke	Boden
Ausführung (optional)	F	F	F	F		F		F
Kommentar				hochgenau	hochgenau			
Achsdaten — Bereich								
A1	±185°	±185°	±185°	±185°	±185°	±185°	±180°	±165°
A2	+35°/ -145°	+35°/ -145°	+35°/ -145°	+35°/ -145°	+70°/ -120°	+70°/ -120°	+65°/ -115°	+65°/ -115°
A3	+158°/ -120°	+155°/ -120°	+155°/ -120°	+155°/ -120°	+155°/ -120°	+155°/ -120°	+150°/ -120°	+155°/ -60°
A4	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
A5	±125°	±125°/ -122,5°	±122,5°	±125°	±125°	±125°/ -122,5°	±125°	±125°
A6	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast								
A1	130°/s 130°/s 130°/s 130°/s 120°/s	105°/s 105°/s 105°/s 105°/s 105°/s	105°/s 105°/s 105°/s 105°/s	105°/s 105°/s 105°/s 105°/s	105°/s 105°/s 105°/s 105°/s 105°/s	105°/s 105°/s 105°/s 105°/s 105°/s 105°/s 105°/s	120°/s 120°/s	130°/s 130°/s
A2	113°/s 109°/s 109°/s 113°/s 113°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	115°/s 115°/s	95°/s 95°/s
A3	112°/s 114°/s 114°/s 120°/s 120°/s	114°/s 107°/s 114°/s 114°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	107°/s 107°/s 114°/s 114°/s	114°/s 114°/s 114°/s 114°/s 114°/s	107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s 107°/s	86°/s 86°/s	120°/s
A4	179°/s 190°/s 190°/s 190°/s 190°/s	136°/s 136°/s 136°/s 179°/s 179°/s	122°/s 122°/s 122°/s 136°/s	292°/s 292°/s 292°/s 292°/s	136°/s 179°/s 179°/s 179°/s 292°/s	122°/s 122°/s 122°/s 136°/s 136°/s 179°/s 179°/s 179°/s 292°/s	179°/s 292°/s	179°/s 292°/s
A5	177°/s 180°/s 180°/s 180°/s 180°/s	177°/s 129°/s 129°/s 129°/s 177°/s	117°/s 112°/s 129°/s 129°/s	258°/s 258°/s 258°/s	117°/s 177°/s 177°/s 177°/s 258°/s	117°/s 117°/s 129°/s 129°/s 129°/s 129°/s 129°/s 129°/s 258°/s	177°/s 258°/s	177°/s 258°/s
A6	220°/s 260°/s 260°/s 260°/s 260°/s	200°/s 200°/s 200°/s 219°/s 219°/s	175°/s 175°/s 200°/s 200°/s	284°/s 284°/s 284°/s 284°/s	200°/s 219°/s 219°/s 219°/s 284°/s	175°/s 175°/s 200°/s 200°/s 200°/s 219°/s 219°/s 219°/s 284°/s	220°/s 284°/s	219°/s 284°/s
A7								

Nummerierung	_24	_25	_26	_27
	Schwere Traglast			
Robotermodell	KR 360 FORTEC	KR 500 FORTEC	KR 600 FORTEC	KR 500 FORTEC MT	KR 1000 titan
Nenn-Traglast[1]	360 kg 280 kg 240 kg	500 kg 420 kg 360 kg	600 kg 510 kg 420 kg	500 kg 480 kg	1000 kg 750 kg
Nenn-Zusatzlast Arm	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg
Reichweite max.[1] Z-Hub	2826 mm 3076 mm 3326 mm	2826 mm 3076 mm 3326 mm	2826 mm 3076 mm 3326 mm	2826 mm 3326 mm	3202 mm 3601 mm
Anzahl der Achsen	6	6	6	6	6
Positionswiederholgenauigkeit	±0,08 mm	±0,08 mm	±0,08 mm	±0,08 mm	±0,10 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	2285 kg 2415 kg 2523 kg	2285 kg 2415 kg 2523 kg	2650 kg 2680 kg 2686 kg	2648 kg 2675 kg	6890 kg 4760 kg
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden	Boden
Ausführung (optional)	F	F	F	F	F
Kommentar					
Achsdaten — Bereich					
A1	±185°	±185°	±185°	±185°	±150°
A2	+20°/ -130°	+20°/ -130°	+20°/ -130°	+20°/ -130°	+12,5°/ -130°
A3	+154°/ -100°	+154°/ -100°	+154°/ -100°	+154°/ -100°	+154°/ -100°
A4	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
A5	±120°	±120°	±120°	±120°	±118°
A6	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast					
A1	100°/s 100°/s 100°/s	90°/s 90°/s 90°/s	80°/s 80°/s 80°/s	45°/s 45°/s	58°/s 58°/s
A2	90°/s 90°/s 90°/s	80°/s 80°/s 80°/s	75°/s 75°/s 75°/s	45°/s 45°/s	50°/s 50°/s
A3	90°/s 90°/s 90°/s	75°/s 75°/s 75°/s	70°/s 70°/s 70°/s	45°/s 45°/s	50°/s 50°/s
A4	120°/s 120°/s 120°/s	90°/s 90°/s 90°/s	70°/s 70°/s 70°/s	90°/s 90°/s	60°/s 60°/s
A5	110°/s 110°/s 110°/s	83°/s 83°/s 83°/s	70°/s 70°/s 70°/s	83°/s 83°/s	60°/s 60°/s
A6	160°/s 160°/s 160°/s	130°/s 130°/s 130°/s	110°/s 110°/s 110°/s	130°/s 130°/s	72°/s 72°/s
A7					

Nummerierung	_28	_29	_30	_31	_32	_33	_34
	Palettierroboter						
Robotermodell	KR 40 PA	KR 120 R3200 PA	KR 180 R3200 PA	KR 240 R3200 PA	KR 300-2 PA	KR 470-2 PA	KR 700 PA	KR 1000 1950 titan PA	KR 1000 1300 titan PA
Nenn-Traglast[1]	40 kg	120 kg	180 kg	240 kg	300 kg	470 kg	700 kg	950 kg	1300 kg
Nenn-Zusatzlast Arm	20 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	50 kg	100 kg	100 kg
Reichweite max.[1] Z-Hub	2091 mm	3195 mm	3195 mm	3195 mm	3150 mm	3150 mm	3320 mm	3601 mm	3202 mm
Anzahl der Achsen	4	5	5	5	5	5	4	6	6
Positionswiederholgenauigkeit	<±0,05 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,06 mm	<±0,08 mm	<±0,08 mm	<±0,15 mm	<±0,10 mm	<±0,10 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	691 kg	1075 kg	1093 kg	1103 kg	2110 kg	2110 kg	2850 kg	4760 kg	4690 kg
Einbaulage	Boden	Boden	Boden	Boden	Boden	Boden	Boden	Boden	Boden
Ausführung (optional)	HC	Arctic, HC	Arctic, HC	Arctic, HC			Arctic	F	F
Kommentar									
Achsdaten — Bereich									
A1	±155°	±180°	±180°	±180°	±180°	±180°	±150°	±150°	±150°
A2	-15°/+120°	-9°/+149°	-9°/+149°	-9°/+149°	+20°/+130°	+20°/+130°	+13,5°/+130°	+13,5°/+130°	+13,5°/+130°
A3	+145°/+163°	0°/+255°	0°/+255°	0°/+255°	+155°/+70°	+155°/+70°	-10°/+150°	+62°/+143°	+62°/+143°
A4	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±118°	±118°
A5	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°	±350°
A6	183°/s	124°/s	105°/s	105°/s	98°/s	84°/s	76°/s	58°/s	58°/s
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast									
A1	153°/s	113°/s	110°/s	110°/s	95°/s	78°/s	70°/s	50°/s	50°/s
A2	212°/s	112°/s	114°/s	107°/s	89°/s	73°/s	67°/s	50°/s	50°/s
A3	120°/s 120°/s 120°/s	90°/s 90°/s 90°/s	70°/s 70°/s 70°/s	90°/s 90°/s	60°/s 60°/s		60°/s	60°/s	
A4		257°/s	177°/s	177°/s			60°/s	60°/s	
A5	110°/s 110°/s 110°/s	83°/s 83°/s 83°/s	70°/s 70°/s 70°/s	83°/s 83°/s	60°/s 60°/s				
A6	376°/s	242°/s	242°/s	242°/s	177°/s	177°/s	168°/s	72°/s	72°/s
A7									

Nummerierung	_35
	Press
Robotermodell	KR QUANTEC press
Nenn-Traglast[1]	120 kg 100 kg
Nenn-Zusatzlast Arm	50 kg
Reichweite max.[1] Z-Hub	3501 mm 3501 mm
Anzahl der Achsen	6
Positionswiederholgenauigkeit	<±0,06 mm
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	1260 kg 1260 kg
Einbaulage	Boden, Decke
Ausführung (optional)	
Kommentar	
Achsdaten — Bereich	
A1	±189°
A2	+70°/ -120°
A3	+135°/ -120°
A4	±122,5°
A5	±350°
A6	130°/s 130°/s
Achsdaten — Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	137°/s 137°/s
A2	114°/s 114°/s
A3	136°/s 136°/s
A4	129°/s 129°/s
A5	200°/s 200°/s
A6	
A7	

Nummerierung	_36	_37	_38	_39	_40	_41
	Lineareinheiten					
Robotermodell	KL 1000	KL 250-3	KL 1000-2	KL 1500 CV	KL 3000	KL 4000
Nenn-Traglast[1]	100 kg - - -

1) gültig für Standardausführung
2) bezogen auf Schnittpunkt der Achsen 4 und 5
3) abweichende Achsdaten bei Deckenvarianten
4) Robotermodell als Deckenvariante erhältlich
5) Robotermodell nicht als Decken- und Foundryvariante erhältlich
6) ausschließlich in Sonderausführungen erhältlich
7) erfüllt IEC 60601-1, abweichende Daten bei Sondervariante

Produktpalette

_01
LBR iiwa 14 R820
LBR iiwa 7 R800

_02
KR 3 R540

_03
KR 10 R1100
KR 10 R900
KR 6 R900
KR 6 R700

_04
KR 10 R1100-2
KR 10 R900-2
KR 6 R900-2
KR 6 R700-2

_05
KR 10 R1420
KR 8 R1620
KR 6 R1820

_06
KR 8 R1420 arc HW
KR 8 R1620 arc HW
KR 6 R1820 arc HW

_07
KR 22 R1610-2
KR 20 R1810-2
KR 16 R2010-2
KR 16 R1610-2
KR 12 R1810-2
KR 8 R1620-2

_08
KR 20 R1810-1

_09
KR 8 R2100-2 arc HW

_10
KR 20 R2010 KS-F

_11
KR 30-3
KR 60-3

_12
KR 30 L16-2

_13
KR 30 HA
KR 60 HA

_14
KR 30-4 KS
KR 60-4 KS

_15
KR 60-4 L16-2 KS

_16
KR 210 R2700-2
KR 150 R2700-2
KR 150 R3100-2
KR 120 R2700-2
KR 120 R3100-2

_17
KR 240 R2700 prime
KR 240 R2500 prime
KR 210 R2700 prime
KR 180 R2900 prime

_18
KR 300 R2500 ultra
KR 270 R2700 ultra
KR 240 R2900 ultra
KR 210 R3100 ultra

_19
KR 120 R2700 extra HA
KR 90 R2900 extra HA
KR 90 R3100 extra HA

_20
KR 210 R2900 prime K
KR 180 R3100 prime K
KR 150 R3300 prime K
KR 120 R3500 prime K
KR 90 R3700 prime K

_21
KR 270 R3100 ultra K
KR 270 R2900 ultra K
KR 240 R3100 ultra K
KR 210 R3300 ultra K
KR 180 R3500 ultra K
KR 150 R3700 ultra K
KR 120 R3900 ultra K

_22
KR 160 R1570 nano
KR 120 R1800 nano

Nummerierung

Robotermodell	
Nenn-Traglast[1]	
Nenn-Zusatzlast Arm	
Reichweite max.[2] / Z-Hub	
Anzahl der Achsen	
Positionswiederholgenauigkeit	
Gewicht ca. (ohne Steuerung)	
Einbaulage	
Ausführung (optional)	
Kommentar	
Achsdaten	
A1	Bereich
A2	Bereich
A3	Bereich
A4	Bereich
A5	Bereich
A6	Bereich
A7	Bereich
A1	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast
A2	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast
A3	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast
A4	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast
A5	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast
A6	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast
A7	Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast

_23
KR 180 R2100 nano F exclusive
KR 120 R2100 nano F exclusive

_24
KR 360 R2830
KR 280 R3080
KR 240 R3330
KR 500 R2830
KR 420 R3080
KR 340 R3330

_25
KR 600 R2830
KR 510 R3080
KR 420 R3330

_26
KR 500 R2830 MT
KR 480 R3330 MT

_27
KR 1000 titan

_28
KR 40 PA

_29
KR 120 R3200 PA

_30
KR 180 R3200 PA

_31
KR 240 R3200 PA

_32
KR 300-2 PA
KR 470-2 PA

_33
KR 700 PA

_34
KR 1000 L950 titan PA
KR 1000 1300 titan PA

_35
KR 120 R3500 press
KR 100 R3500 press

_36
KL 100

_37
KL 250-3

_38
KL 1000-2

_39
KL 1500 CV
KL 1500 CV-T
KL 1500 CV-S

_40
KL 3000

_41
KL 4000

_42
KR 30-2 JET

_43
KR 60-2 JET

www.kuka.com/contacts

www.facebook.com/KUKA.Robotics

www.youtube.com/kukarobotgroup

Twitter: @kuka_roboticsEN

Edition_**März 2019**

Angaben zur Beschaffenheit und Verwendbarkeit der Produkte stellen keine Zusicherung von Eigenschaften dar, sondern dienen lediglich Informationszwecken. Maßgeblich für den Umfang unserer Lieferungen ist der jeweilige Vertragsgegenstand. Technische Daten und Abbildungen sind unverbindlich in Hinblick auf Lieferungen. Änderungen vorbehalten.
© 2019 KUKA

RR | DE | 13 | 0319

www.kuka.com