



KR 210 R3100-2



Dati tecnici

| | |
|--|--------------------------|
| Massimo raggio d'azione | 3100 mm |
| Carico nominale | 210 kg |
| Carico massimo | 281 kg |
| Massimo carico addizionale giostra/culla/braccio | 300 kg / 130 kg / 150 kg |
| Ripetibilità di posizionamento (ISO 9283) | ± 0,05 mm |
| Numero assi | 6 |
| Posizione di montaggio | Pavimento |
| Superficie di appoggio | 754 mm x 754 mm |
| Peso | ca. 1134 kg |

Dati degli assi

| | |
|------------------------------------|----------------|
| Campo di movimentazione | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -140 ° / -5 ° |
| A3 | -120 ° / 168 ° |
| A4 | ±350 ° |
| A5 | ±122,5 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Velocità con carico utile nominale | |
| A1 | 105 °/s |
| A2 | 94 °/s |
| A3 | 100 °/s |
| A4 | 136 °/s |
| A5 | 129 °/s |
| A6 | 206 °/s |

Condizioni d'esercizio

Temperatura ambiente per il funzionamento da 0 °C a 55 °C (da 273 K a 328 K)

Classe di protezione

| | |
|--|-------------|
| Classe di protezione (IEC 60529) | IP65 |
| Classe di protezione polso del robot (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

Sistema di controllo

| | |
|----------------------|-----------------|
| Sistema di controllo | KR C5; KR C4 |
|----------------------|-----------------|

Certificati

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

Grafica dello spazio di lavoro

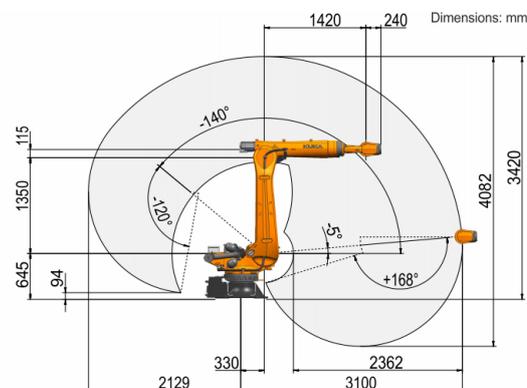
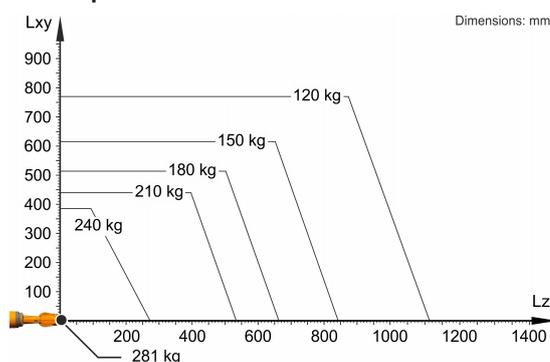


Grafico della portata



Il KR 210 R3100-2 è progettato per una portata nominale di 210 kg in grado di sfruttare al meglio le prestazioni e la dinamicità del robot. Il carico utile massimo di 281 kg vale solo quando sono applicati una posizione del baricentro di 0 mm e un carico aggiuntivo ottimizzato per la situazione di carico. La situazione di carico specifica deve essere verificata con KUKA.Load o KUKA Compose. Per un'ulteriore consulenza il servizio di assistenza KUKA rimane a vostra disposizione.

Flangia d'attacco

