

## KR 40 PA



### Caractéristiques techniques

Portée maximum	2091 mm
Charge nominale	40 kg
Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras	0 kg / 0 kg / 20 kg
Charge totale nominale	60 kg
Répétabilité de position (ISO 9283)	± 0,05 mm
Nombre d'axes	4
Position de montage	Sol
Surface au sol	950 mm x 850 mm
Poids	env. 695 kg

### Caractéristiques des axes

Plage de mouvements	
A1	±155 °
A2	-120 ° / -15 °
A3	145 ° / 15 °
A4	-
A5	-
A6	±350 °
Vitesse avec charge nominale	
A1	183 °/s
A2	153 °/s
A3	212 °/s
A4	-
A5	-
A6	374 °/s

### Conditions de service

Température ambiante lors du service	0 °C à 55 °C (273 K à 328 K)
--------------------------------------	------------------------------

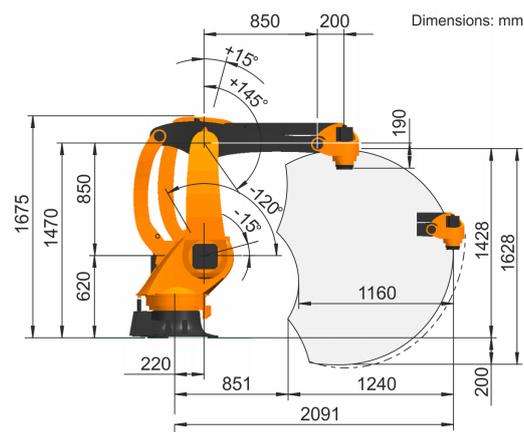
### Mode de protection

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

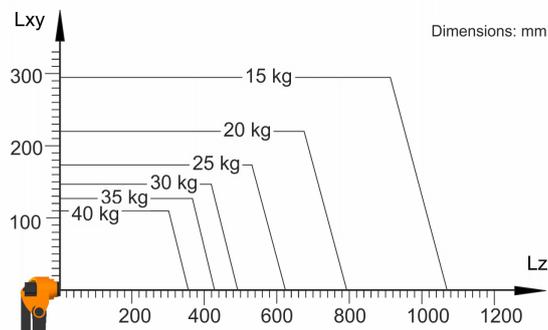
### Contrôleur

Contrôleur	KR C5; KR C4
------------	-----------------

### Graphique d'enveloppe d'évolution



### Diagramme des charges



### Bride de fixation

