

KR 4 R600



Technische Daten

Maximale Reichweite	601 mm
Maximale Traglast	4,63 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,015 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel
Aufstellfläche	179 mm x 179 mm
Gewicht	ca. 27 kg

Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	±170 °
A2	-195 ° / 40 °
A3	-115 ° / 150 °
A4	±185 °
A5	±120 °
A6	±350 °

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb	0 °C bis 55 °C (273 K bis 328 K)
---------------------------------	----------------------------------

Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP40
Schutzart Roboterhand (IEC 60529)	IP40

Steuerung

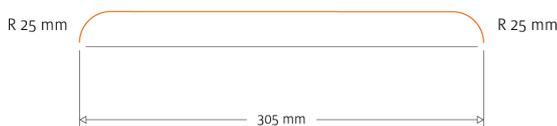
Steuerung	KR C5 micro
-----------	-------------

Zertifikate

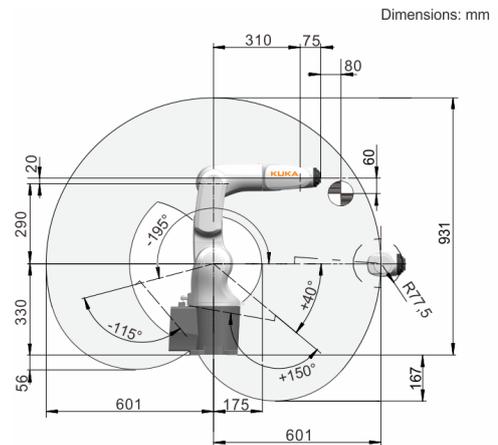
ESD-Anforderungen	IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20
-------------------	-------------------------------

Zykluszeit

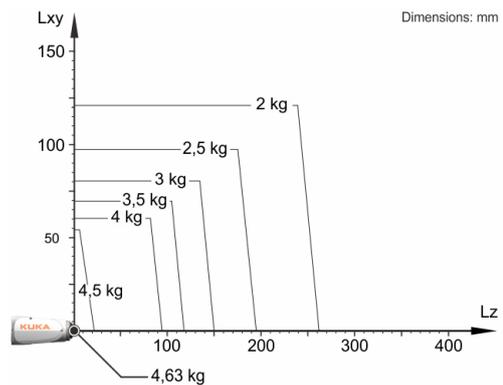
152 Zyklen pro Minute (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 4 R600 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 3 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Nur wenn die Lage des Massenschwerpunkts 0 mm und eine für den Lastfall optimierte Zusatzlast angebracht sind, gilt die maximale Traglast von 4,63 kg. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load oder KUKA Compose überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbaufansch

