



KR 6 R700 WP



Technische Daten

| | |
|--|--|
| Maximale Reichweite | 706,7 mm |
| Maximale Traglast | 6 kg |
| Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) | ± 0,03 mm |
| Anzahl Achsen | 6 |
| Einbaulage | Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel |
| Aufstellfläche | 320 mm x 320 mm |
| Gewicht | ca. 51 kg |

Achsdaten

| | |
|------------------|----------------|
| Bewegungsbereich | |
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -190 ° / 45 ° |
| A3 | -120 ° / 156 ° |
| A4 | ±185 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb 5 °C bis 45 °C (278 K bis 318 K)

Schutzart

| | |
|-----------------------------------|------|
| Schutzart (IEC 60529) | IP67 |
| Schutzart Roboterhand (IEC 60529) | IP67 |

Steuerung

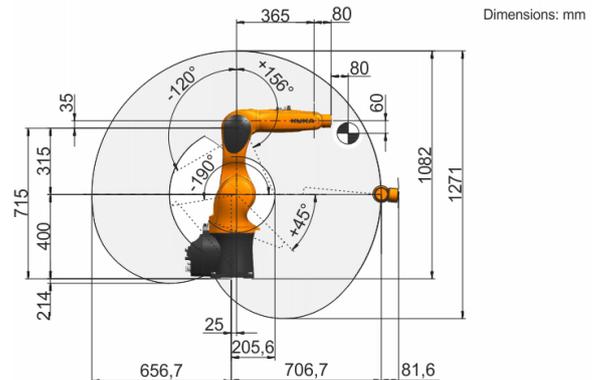
| | |
|-----------|-------------------------------|
| Steuerung | KR C5 micro; KR C4 compact |
|-----------|-------------------------------|

Zykluszeit

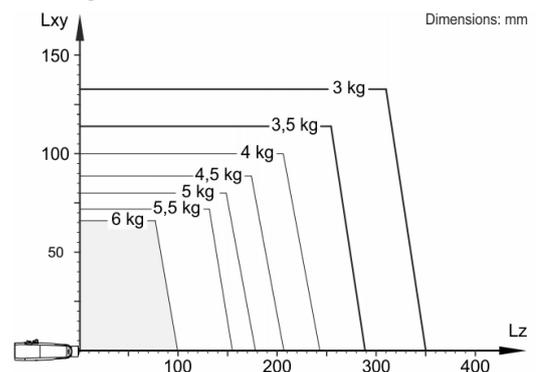
138 Zyklen pro Minute (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 6 R700 WP 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 6 kg. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load oder KUKA Compose überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbauflansch

