



## KR 30 R2100



### Technische Daten

Maximale Reichweite	2101 mm
Nenn-Traglast	30 kg
Maximale Traglast	36 kg
Maximale Zusatzlast Karussell / Schwinge / Arm	50 kg / 30 kg / 30 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,05 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel
Aufstellfläche	603 mm x 480 mm
Gewicht	ca. 533 kg

### Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	±185 °
A2	-175 ° / 60 °
A3	-120 ° / 165 °
A4	±180 °
A5	±125 °
A6	±350 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	180 °/s
A2	165 °/s
A3	180 °/s
A4	250 °/s
A5	250 °/s
A6	360 °/s

### Betriebsbedingungen

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

### Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP65
Schutzart Arm (IEC 60529)	IP65 / IP67
Schutzart Roboterhand (IEC 60529)	IP65 / IP67

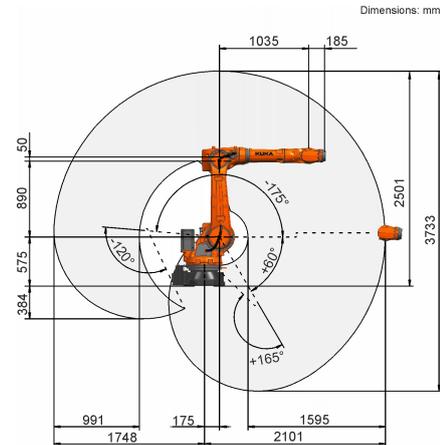
### Steuerung

Steuerung	KR C5; KR C4
-----------	-----------------

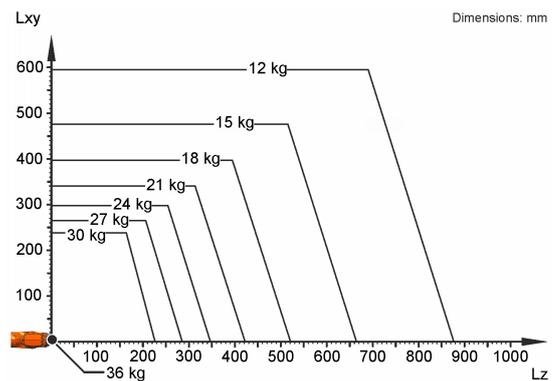
### Zertifikate

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

### Arbeitsraumgrafik



### Traglastdiagramm



Der KR 30 R2100 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 30 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen und günstigen Zusatzlasten, kann eine maximale Traglast bis zu 36 kg angebracht werden. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Service zur Verfügung.

### Anbaufansch

