



KR 10 R1420



Technische Daten

Maximale Reichweite	1420 mm
Maximale Traglast	-
Nenn-Traglast	10 kg
Nenn-Zusatzlast Karussell / Schwinde / Arm	0 kg / 0 kg / 10 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,04 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel
Aufstellfläche	333,5 mm x 307 mm
Gewicht	ca. 160 kg

Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	±170 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-137 ° / 163 °
A4	±185 °
A5	±120 °
A6	±350 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	220 °/s
A2	210 °/s
A3	270 °/s
A4	381 °/s
A5	311 °/s
A6	492 °/s

Betriebsbedingungen

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

Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP54
Schutzart Zentralhand (IEC 60529)	IP54

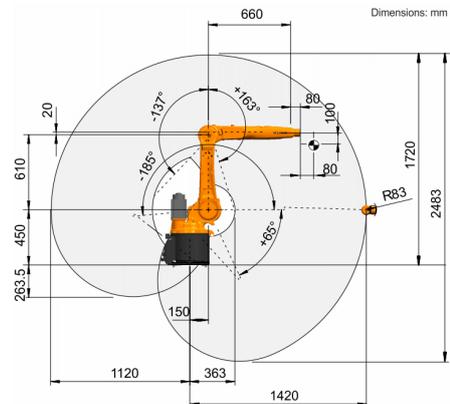
Steuerung

Steuerung	KR C4 smallsize-2; KR C4 compact
-----------	-------------------------------------

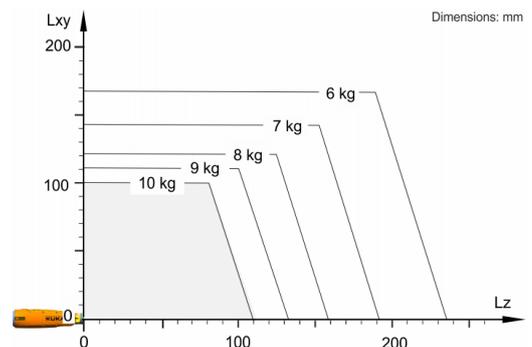
Bedienhandgerät

Bedienhandgerät	KUKA smartPAD
-----------------	---------------

Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 10 R1420 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 10 kg um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen können auch höhere Lasten bis zur Maximalen Traglast zur Anwendung kommen. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbaufansch

