



KR 420 R3080



Dados técnicos

| | |
|---|-------------------|
| Raio de alcance máximo | 3076 mm |
| Capacidade de carga nominal | 420 kg |
| Capacidade de carga máxima | 526 kg |
| Carga adicional máxima carrossel/ balancim/braço | - |
| Exatidão da repetibilidade da posição (ISO 9283) | ± 0,08 mm |
| Número de eixos | 6 |
| Posição de montagem | Piso |
| Área de instalação | 1050 mm x 1050 mm |
| Peso | cerca de 2415 kg |

Dados dos eixos

| | |
|--|----------------|
| Zona de movimentação | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -130 ° / 20 ° |
| A3 | -100 ° / 144 ° |
| A4 | ±350 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Velocidade com capacidade de carga nominal | |
| A1 | 90 °/s |
| A2 | 80 °/s |
| A3 | 75 °/s |
| A4 | 90 °/s |
| A5 | 83 °/s |
| A6 | 130 °/s |

Condições de operação

| | |
|---------------------------------------|-----------------------------------|
| Temperatura ambiente em funcionamento | 10 °C até 55 °C (283 K até 328 K) |
|---------------------------------------|-----------------------------------|

Grau de proteção

| | |
|--|------|
| Grau de proteção (IEC 60529) | IP65 |
| Grau de proteção Mão do robô (IEC 60529) | IP65 |

Unidade de comando

| | |
|--------------------|-----------------|
| Unidade de comando | KR C5; KR C4 |
|--------------------|-----------------|

Gráfico de espaço de trabalho

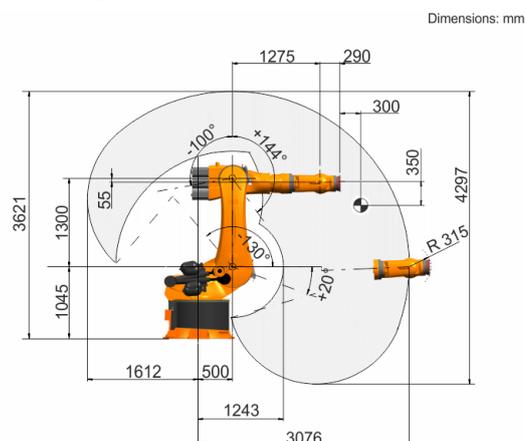
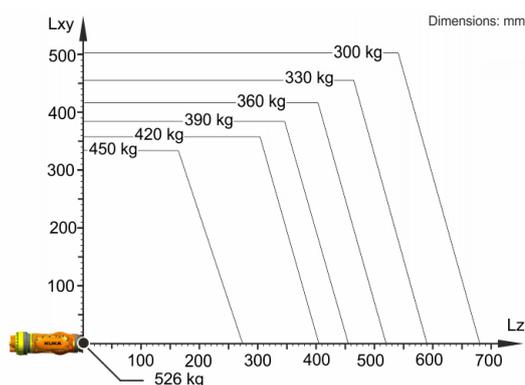


Diagrama de capacidade de carga



O KR 420 R3080 está configurado para uma capacidade de carga nominal de 420 kg, para usar de forma ideal o desempenho e a dinâmica do robô. Somente se a posição do centro de gravidade da massa for 0 mm e estiver colocada uma carga adicional otimizada para o caso de carga, é válida a capacidade de carga máxima de 526 kg. O caso de carga específico deve ser controlado com KUKA.Load ou KUKA Compose. O Suporte KUKA está à sua disposição para maiores detalhes.

Flange de montagem

