

KR 10 R1100 sixx



Technische Daten

Maximale Reichweite	1101 mm
Maximale Traglast	10 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,03 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden
Aufstellfläche	320 mm x 320 mm
Gewicht	ca. 55 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)	IP54
Schutzart Roboterhand (IEC 60529)	IP54

Steuerung

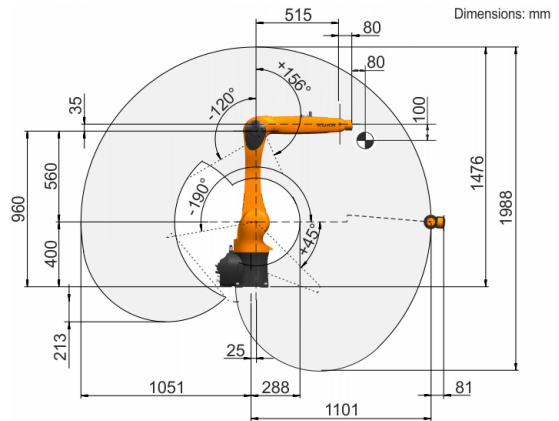
Steuerung	KR C4 smallsize-2; KR C4 compact
-----------	-------------------------------------

Zykluszeit

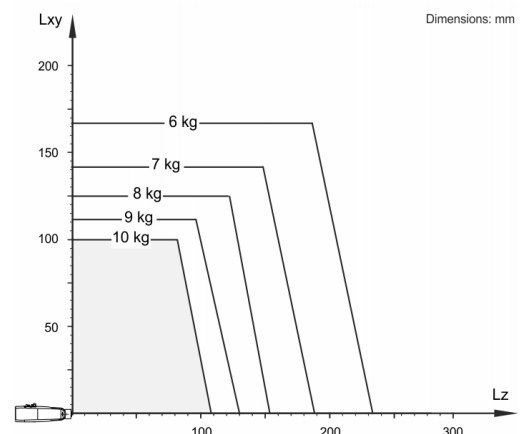
143 Zyklen pro Minute (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 10 R1100 sixx ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 5 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen und günstigen Zusatzlasten, kann eine maximale Traglast bis zu 10 kg angebracht werden. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Service zur Verfügung.

Anbauflansch

