



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

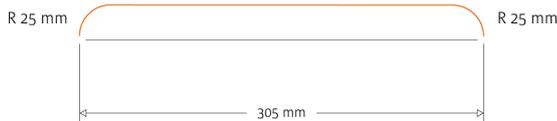
| | |
|-----------------------------------|------|
| Schutzart (IEC 60529) | IP54 |
| Schutzart Roboterhand (IEC 60529) | IP54 |

Steuerung

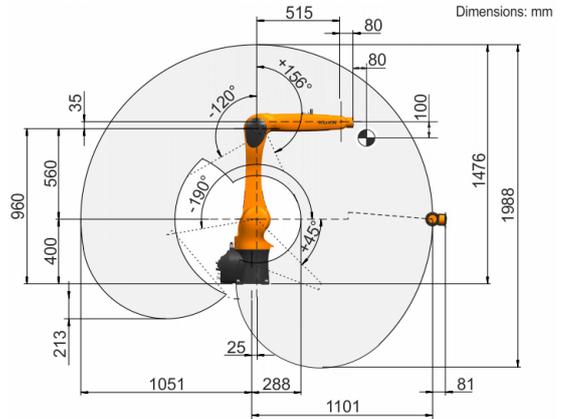
| | |
|-----------|-------------------------------------|
| Steuerung | KR C4 smallsize-2; KR C4 compact |
|-----------|-------------------------------------|

Zykluszeit

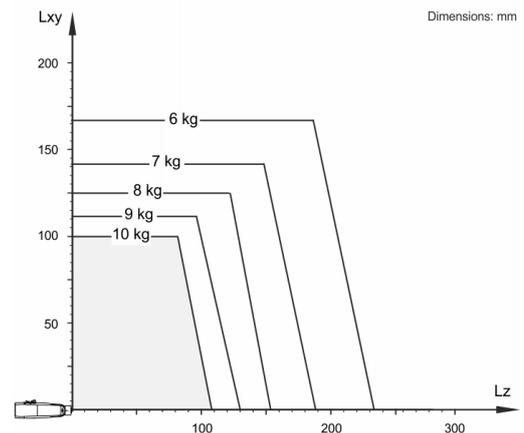
143 Zyklen pro Minute (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



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

