

KR 10 R1100-2



技術データ

| | |
|---------------------|--------------------------|
| 最大リーチ | 1101 mm |
| 最大可搬重量 | 11.1 kg |
| 位置の繰返し精度 (ISO 9283) | ± 0.02 mm |
| 軸数 | 6 |
| 設置位置 | 床; 天井; 壁; 任意の角度 |
| 設置面積 | 208 mm x 208 mm |
| 重量 | 約 55 kg |

軸データ

| | |
|------|----------------|
| 動作範囲 | |
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -190 ° / 45 ° |
| A3 | -120 ° / 156 ° |
| A4 | ±185 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |

使用環境

| | |
|----------|------------------------------|
| 運転時の周辺温度 | 0 °C ~ 45 °C (273 K ~ 318 K) |
|----------|------------------------------|

保護等級

| | |
|---------------------------|-------------|
| 保護等級 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |
| インラインリストの保護等級 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

コントローラー

| | |
|---------|---------------|
| コントローラー | KR C4 compact |
|---------|---------------|

証明書

| | |
|--------|-------------------------------|
| ESD 要件 | IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20 |
|--------|-------------------------------|

ハンドヘルド操作デ

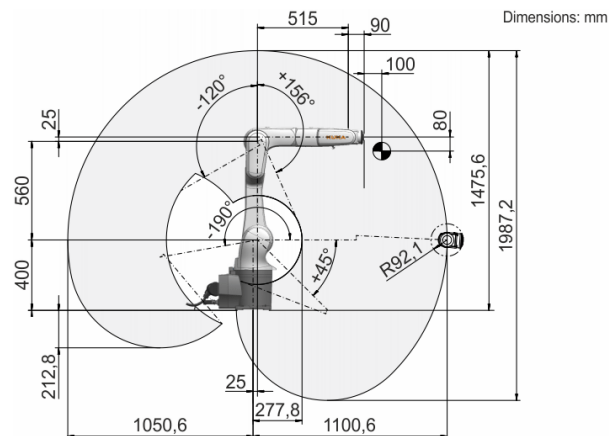
| | |
|-----------|---------------|
| ハンドヘルド操作デ | KUKA smartPAD |
|-----------|---------------|

サイクルタイム

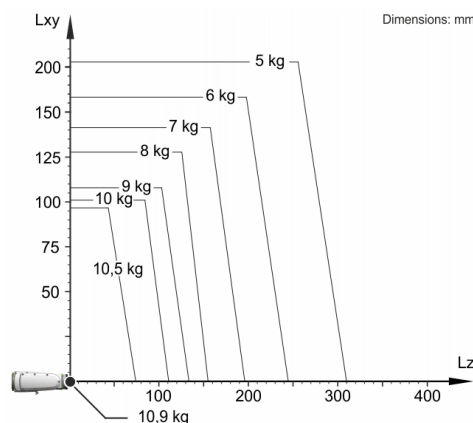
140 毎分サイクル(25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



作業室のグラフィック



可搬重量図



KR 10 R1100-2は、ロボットの性能とダイナミクスを最適に使用するため、公称可搬重量 5 kg 用に設計されています。負荷間隔が減少すると、最大可搬重量までもさらに高い負荷を利用できるようになります。特定の荷重のケースでは、KUKA Load で確認が必要です。その他のアドバイスに関しては、KUKA サポートにお気軽にお尋ねください。

取り付けフランジ

