

## LBR iisy 3 R760



### 基本数据

运动系统类型	关节型
协作机器人	是

安全要求	符合 EN ISO 13849-1 标准第三类及性能等级 d 的要求
------	------------------------------------

### 技术数据

最大运动范围	760 mm
额定负荷	3 kg
最大负载能力	3.34 kg
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.1 mm
轴数	6
安装位置	地面; 天花板; 墙壁; 任意角度
占地面积	Ø210 mm
重量	约 22.8 kg

### 轴数据

运动范围	
A1	±185°
A2	-230° / 50°
A3	±150°
A4	±175°
A5	±110°
A6	±220°
额定负载时的速度	
A1	200°/s
A2	200°/s
A3	200°/s
A4	300°/s
A5	300°/s
A6	400°/s

### 运行条件

运行时的环境温度	5 °C 至 45 °C (278 K 至 318 K)
----------	------------------------------

### 防护等级

防护等级 (IEC 60529)	IP30
------------------	------

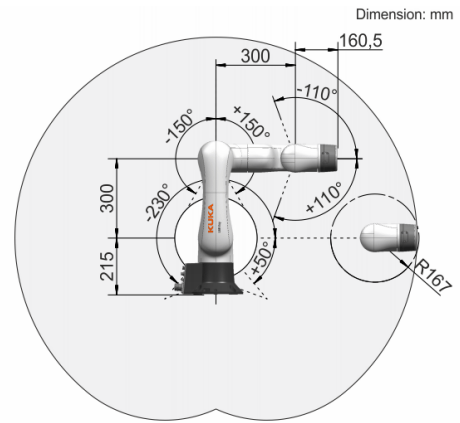
### 控制器

控制系统	KR C5 micro
------	-------------

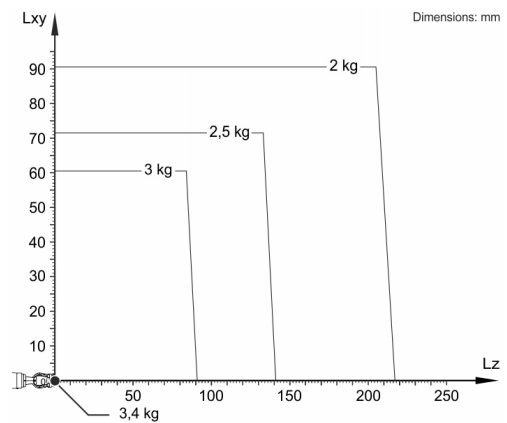
### 认证书

ESD 要求	IEC61340-5-1 ; ANSI/ESD S20.20
--------	--------------------------------

### 工作空间图

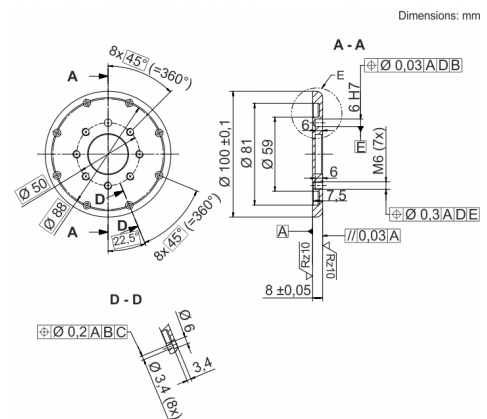


### 负载图



LBR iisy 3 R760 设计用于 3 kg 的额定负载能力，以便最佳利用机器人的性能和动态性。仅在质量重心位置为 0mm 时，才适用 3.34 kg 的最大负载能力。必须用 KUKA.Load 或 KUKA Compose 检查特殊的负载情况。如果需要详细咨询，请联系 KUKA 支持部。

### 连接法兰



机器人配备了一个可现场使用的轴 1 至轴 6 的内部拖链系统，带 8 根控制电缆和一根 1Gbit 以太网电缆。