



LBR iisy 8 R930



Données de base

| | |
|---------------------|-----------------|
| Type de cinématique | A bras articulé |
| Cobot | Oui |

| | |
|----------------------|---|
| Critères de sécurité | Catégorie 3 et niveau de performance d selon EN ISO 13849-1 |
|----------------------|---|

Caractéristiques techniques

| | |
|-------------------------------------|--|
| Portée maximum | 930 mm |
| Charge nominale | 8 kg |
| Charge maximum | 9,6 kg |
| Répétabilité de position (ISO 9283) | ± 0,05 mm |
| Nombre d'axes | 6 |
| Position de montage | Sol; Plafond; Mur; Angle quelconque |
| Surface au sol | 275 mm x 275 mm |
| Poids | env. 43,2 kg |

Caractéristiques des axes

| | |
|------------------------------|---------------|
| Plage de mouvements | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -230 ° / 50 ° |
| A3 | ±150 ° |
| A4 | ±180 ° |
| A5 | ±110 ° |
| A6 | ±220 ° |
| Vitesse avec charge nominale | |
| A1 | 200 °/s |
| A2 | 200 °/s |
| A3 | 200 °/s |
| A4 | 230 °/s |
| A5 | 260 °/s |
| A6 | 380 °/s |

Conditions de service

| | |
|--------------------------------------|------------------------------|
| Température ambiante lors du service | 0 °C à 45 °C (273 K à 318 K) |
|--------------------------------------|------------------------------|

Mode de protection

| | |
|---------------------------------|------|
| Degré de protection (IEC 60529) | IP54 |
|---------------------------------|------|

Contrôleur

| | |
|------------|-------------|
| Contrôleur | KR C5 micro |
|------------|-------------|

Certificats

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

Graphique d'enveloppe d'évolution

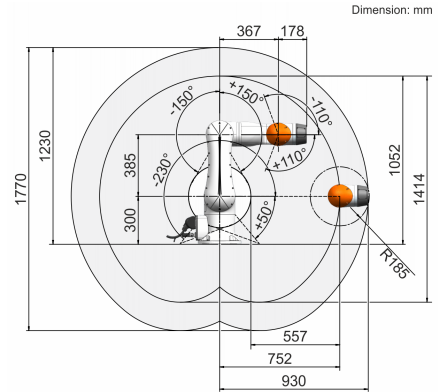
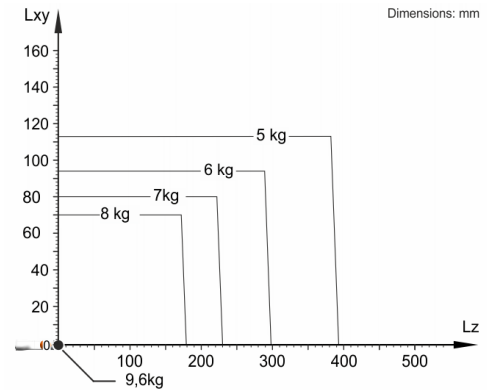
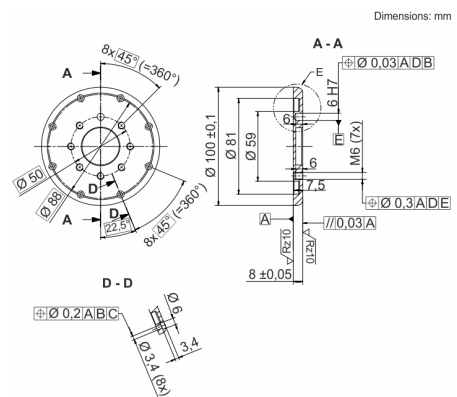


Diagramme des charges



LBR iisy 8 R930 est conçu pour une charge nominale de 8 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. La charge maximum de 9,6 kg s'applique uniquement si la position du centre de gravité = 0 mm. Les cas de charge spécifiques doivent être contrôlés avec KUKA Load ou KUKA Compose. Notre assistance technique KUKA Support est à votre disposition pour vous conseiller.

Bride de fixation



Le robot dispose d'une alimentation en énergie interne de l'axe 1 à l'axe 6 avec 8 câbles de commande et un câble Ethernet 1 Gbit pouvant être utilisée par le client.