



## KR 210 R3100-2 F



### Caractéristiques techniques

|  |                          |
|--|--------------------------|
| Portée maximum   | 3100 mm                  |
| Charge nominale  | 210 kg                   |
| Charge maximum   | 281 kg                   |
| Charge supplémentaire nominale<br>bâti de rotation / épaule / bras | 300 kg / 130 kg / 150 kg |
| Répétabilité de position (ISO 9283)                                | ± 0,05 mm                |
| Nombre d'axes  | 6                        |
| Position de montage  | Sol                      |
| Surface au sol   | 754 mm x 754 mm          |
| Poids  | env. 1134 kg             |

### Caractéristiques des axes

| Plage de mouvements          |                |
|------------------------------|----------------|
| A1                           | ±185 °         |
| A2                           | -140 ° / -5 °  |
| A3                           | -120 ° / 168 ° |
| A4                           | ±350 °         |
| A5                           | ±122,5 °       |
| A6                           | ±350 °         |
| Vitesse avec charge nominale |                |
| A1                           | 105 °/s        |
| A2                           | 94 °/s         |
| A3                           | 100 °/s        |
| A4                           | 136 °/s        |
| A5                           | 129 °/s        |
| A6                           | 206 °/s        |

### Conditions de service

|                                      |                              |
|--------------------------------------|------------------------------|
| Température ambiante lors du service | 0 °C à 55 °C (273 K à 328 K) |
|--------------------------------------|------------------------------|

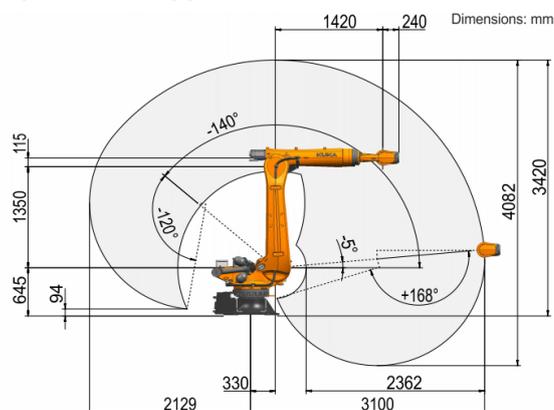
### Mode de protection

|   |             |
|---|-------------|
| Degré de protection (IEC 60529)                       | IP65 / IP67 |
| Mode de protection poignet de robot (selon IEC 60529) | IP65 / IP67 |

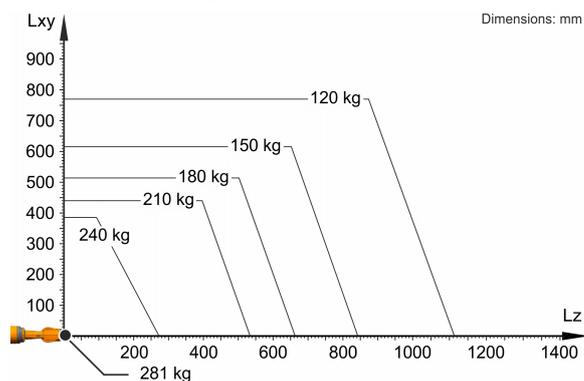
### Contrôleur

|            |                 |
|------------|-----------------|
| Contrôleur | KR C5;<br>KR C4 |
|------------|-----------------|

### Graphique d'enveloppe d'évolution



### Diagramme des charges



KR 210 R3100-2 F est conçu pour une charge nominale de 210 kg pour une utilisation optimale de la performance et de la dynamique du robot. Seulement si la position du centre de gravité = 0 mm et une charge supplémentaire optimisée pour le cas de charge sont attachées, la charge maximale de 281 kg s'applique. 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

