



LBR iisy 11 R1300



Dane podstawowe

Typ struktury kinematycznej	Ramię przegubowe
Kobot	Tak

Wymagania dotyczące bezpieczeństwa	Kategoria 3 i Performance Level d wg EN ISO 13849-1
------------------------------------	---

Dane techniczne

Maksymalny zasięg	1300 mm
Obciążenie znamionowe	11 kg
Obciążenie maksymalne	11,72 kg
Dokładność powtarzania pozycji (ISO 9283)	± 0,05 mm
Liczba osi	6
Rodzaj montażu	Podłoga; Strop; Ściana; Kąt dowolny
Powierzchnia ustawienia	275 mm x 275 mm
Masa	ok. 46,3 kg

Dane osi

Zakres ruchu	
A1	±185°
A2	-230° / 50°
A3	±150°
A4	±180°
A5	±110°
A6	±220°
Prędkość przy obciążeniu znamionowym	
A1	200 °/s
A2	200 °/s
A3	200 °/s
A4	230 °/s
A5	260 °/s
A6	430 °/s

Warunki eksploatacji

Temperatura otoczenia podczas eksploatacji	0 °C do 45 °C (273 K do 318 K)
--	--------------------------------

Stopień ochrony

Rodzaj zabezpieczenia (IEC 60529)	IP54
-----------------------------------	------

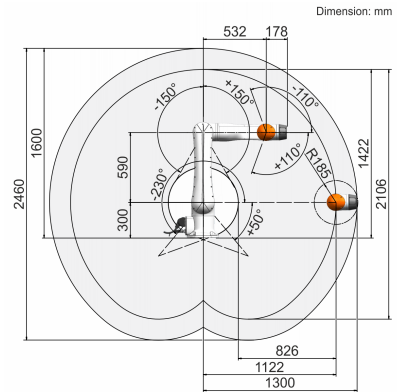
Sterownik

Układ sterowania	KR C5 micro
------------------	-------------

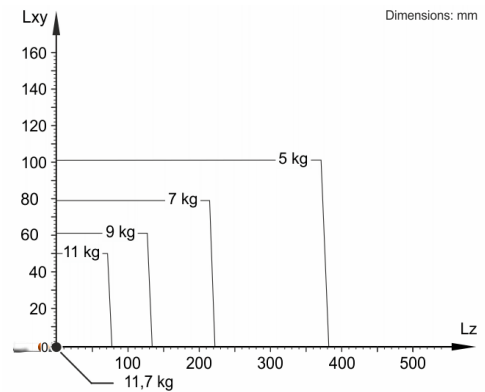
Certyfikaty

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

Grafika pomieszczenia roboczego

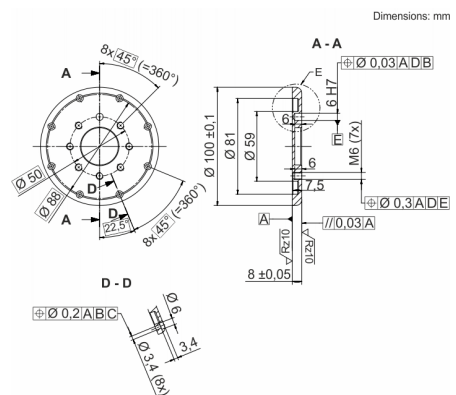


Wykres udźwignięć



LBR iisy 11 R1300 jest przeznaczony do obciążenia znamionowego wynoszącego 11 kg, które umożliwi optymalne wykorzystanie jego osiągnięć i dynamiki. Tylko wtedy, gdy położenie środka ciężkości masy wynosi 0 mm, obowiązuje maksymalne obciążenie 11,72 kg. Specyficzne obciążenie musi zostać sprawdzone za pomocą KUKA.Load lub KUKA Compose. Więcej informacji można uzyskać w dziale wsparcia technicznego KUKA.

Kołnierz montażowy



Robot jest wyposażony w stosowany przez klienta wewnętrzny układ zasilania energią osi od 1 do 6 z 8 przewodami sterującymi i przewodem 1 Gigabit Ethernet.