



## LBR iisy 8 R930



### 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	930 mm
Obciążenie znamionowe	8 kg
Obciążenie maksymalne	9,6 kg
Dokładność powtarzania pozycji (ISO 9283)	$\pm 0,05$ mm
Liczba osi	6
Rodzaj montażu	Podłoga; Strop; Ściana; Kąt dowolny
Powierzchnia ustawienia	275 mm x 275 mm
Masa	ok. 43,2 kg

### Dane osi

Zakres ruchu	
A1	$\pm 185^\circ$
A2	$-230^\circ / 50^\circ$
A3	$\pm 150^\circ$
A4	$\pm 180^\circ$
A5	$\pm 110^\circ$
A6	$\pm 220^\circ$
Prędkość przy obciążeniu znamionowym	
A1	200 $^\circ/s$
A2	200 $^\circ/s$
A3	200 $^\circ/s$
A4	230 $^\circ/s$
A5	260 $^\circ/s$
A6	380 $^\circ/s$

### Warunki eksploatacji

Temperatura otoczenia podczas eksploatacji	0 $^\circ C$ do 45 $^\circ C$ (273 K do 318 K)
--	--

### Stopień ochrony

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

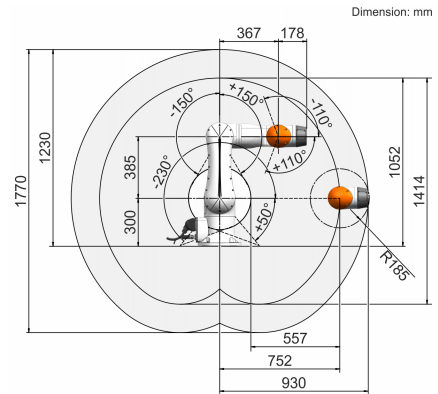
### Sterownik

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

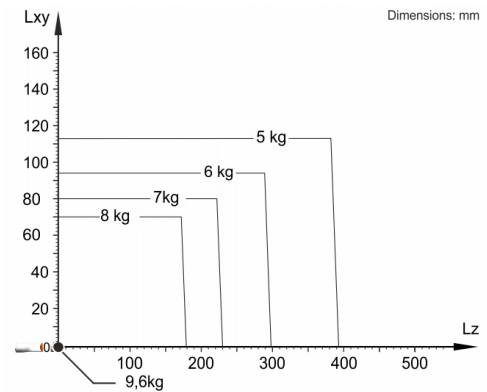
### Certyfikaty

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

### Grafika pomieszczenia roboczego

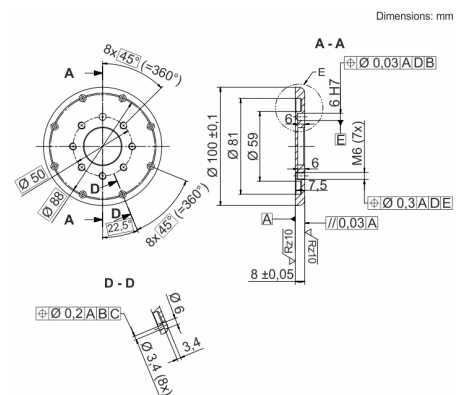


### Wykres udźwignięć



LBR iisy 8 R930 jest przeznaczony do obciążenia znamionowego wynoszącego 8 kg, które umożliwią optymalne wykorzystanie jego osiągnięć i dynamiki. Tylko wtedy, gdy położenie środka ciężkości masy wynosi 0 mm, obowiązuje maksymalne obciążenie 9,6 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.