



KR 300 R2700-2 C



Technische Daten

| | |
|------------------------------------------------|-----------------|
| Maximale Reichweite | 2671 mm |
| Nenn-Traglast | 300 kg |
| Maximale Traglast | 366 kg |
| Maximale Zusatzlast Karussell / Schwinde / Arm | - |
| Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283) | ± 0,05 mm |
| Anzahl Achsen | 6 |
| Einbaulage | Decke |
| Aufstellfläche | 754 mm x 754 mm |
| Gewicht | ca. 1105 kg |

Achsdaten

| | |
|-----------------------------------|----------------|
| Bewegungsbereich | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -140 ° / -14 ° |
| A3 | -120 ° / 168 ° |
| A4 | ±350 ° |
| A5 | ±122,5 ° |
| A6 | ±350 ° |
| Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast | |
| A1 | 105 °/s |
| A2 | 101 °/s |
| A3 | 107 °/s |
| A4 | 140 °/s |
| A5 | 113 °/s |
| A6 | 180 °/s |

Betriebsbedingungen

| | |
|---------------------------------|----------------------------------|
| Umgebungstemperatur bei Betrieb | 0 °C bis 55 °C (273 K bis 328 K) |
|---------------------------------|----------------------------------|

Schutzart

| | |
|-----------------------------------|-------------|
| Schutzart (IEC 60529) | IP65 |
| Schutzart Roboterhand (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

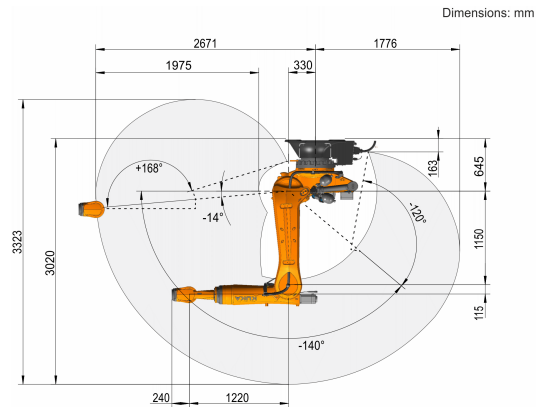
Steuerung

| | |
|-----------|-----------------|
| Steuerung | KR C5; KR C4 |
|-----------|-----------------|

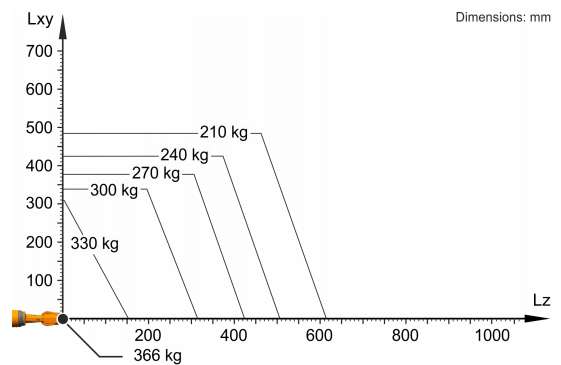
Zertifikate

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

Arbeitsraumgrafik



Traglastdiagramm



Der KR 300 R2700-2 C ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 300 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Nur wenn die Lage des Massenschwerpunkts 0 mm und eine für den Lastfall optimierte Zusatzlast angebracht sind, gilt die maximale Traglast von 366 kg. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load oder KUKA Compose überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbaufansch

