



## KR 250 R2700-2



### Caractéristiques techniques

Portée maximum	2701 mm
Charge nominale	250 kg
Charge maximum	315 kg
Charge supplémentaire nominale bâti de rotation / épaule / bras	-
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. 1101 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	107 °/s
A3	107 °/s
A4	170 °/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
Mode de protection poignet de robot (selon IEC 60529)	IP65 / IP67

### Contrôleur

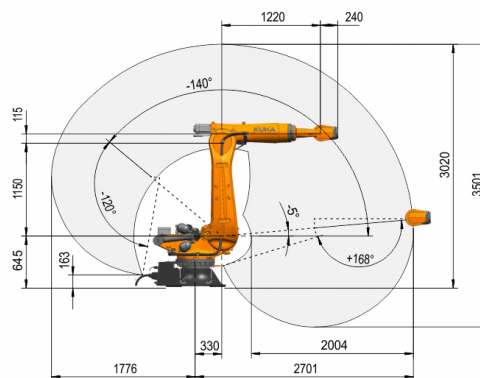
Contrôleur	KR C5; KR C4
------------	-----------------

### Certificats

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

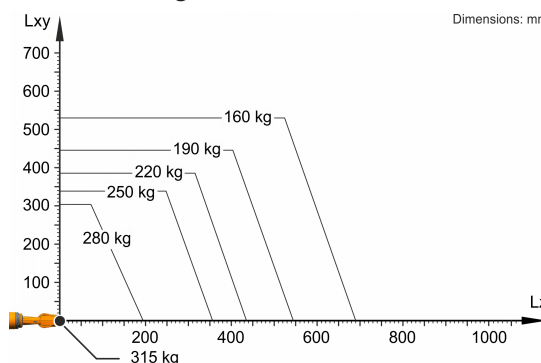
### Graphique d'enveloppe d'évolution

Dimensions: mm



### Diagramme des charges

Dimensions: mm



KR 250 R2700-2 est conçu pour une charge nominale de 250 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 315 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

Dimensions: mm

