



LBR iisy 11 R1300



기본 데이터

기구 타입	다관절
Cobot	예

안전 요건	EN ISO 13849-1에 따른 퍼포먼스 레벨 d 및 카테고리 3
-------	---------------------------------------

기술 데이터

최대 작업반경	1300 mm
정격 가반하중	11 kg
최대 가반하중	11.72 kg
위치 반복정밀도(ISO 9283)	± 0.05 mm
축 수량	6
설치 방식	바닥; 천장; 벽; 어떤 각도
설치면적	275 mm x 275 mm
중량	약 46.3 kg

축 데이터

모션 범위	
A1	±185°
A2	-230° / 50°
A3	±150°
A4	±180°
A5	±110°
A6	±220°
정격 가반하중에서의 속도	
A1	200 °/s
A2	200 °/s
A3	200 °/s
A4	230 °/s
A5	260 °/s
A6	430 °/s

가동 조건

가동 시 주변 온도	0 °C ~ 45 °C (273 K ~ 318 K)
------------	------------------------------

보호등급

보호등급 (IEC 60529)	IP54
------------------	------

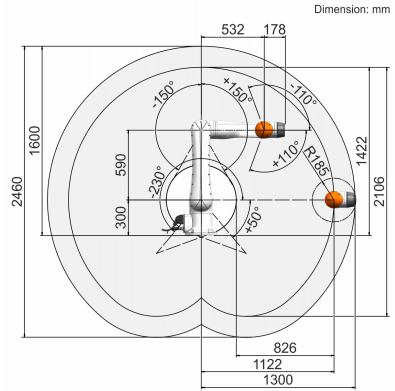
컨트롤러

컨트롤러	KR C5 micro
------	-------------

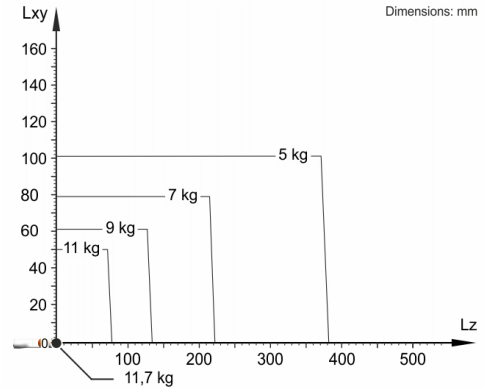
인증서

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

작업공간 그래픽

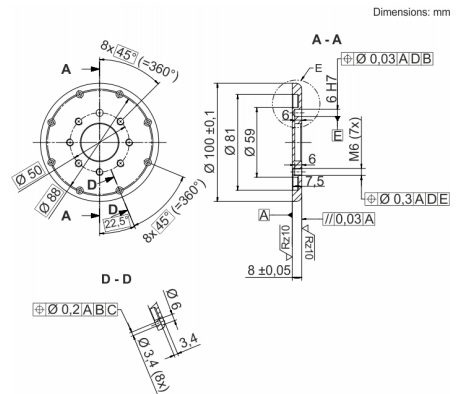


가반하중 그래프



로봇의 실행력과 다이내믹의 사용을 최적화하기 위해 LBR iisy 11 R1300은 11 kg의 정격 가반하중으로 설계되었습니다. 무게중심의 위치가 0mm인 경우에만 11.72 kg의 최대 가반하중이 유효합니다. 특수 부하 케이스는 KUKA.Load 또는 KUKA Compose를 이용해 점검해야 합니다. 추가적 상담에 관해 KUKA 서포트에 언제든지 연락하실 수 있습니다.

마운팅 플랜지



이 로봇에는 1개의 기가비트 이더넷 및 8개의 컨트롤 라인이 포함된 고객 측에서 사용할 수 있는 1~6번 축의 내부 에너지 서플라이 시스템이 탑재되어 있습니다.