

## KR 20 R1810 F



### Tekniska data

Max. räckvidd	1813 mm
Maximal bärlast	23,9 kg
Nominell bärlast	20 kg
Nominell tilläggslast vridsockel/svängarm/arm	0 kg / 0 kg / 10 kg
Repeternoggrannhet position (ISO 9283)	± 0,04 mm
Antal axlar	6
Monteringsläge	Golv; Tak; Vägg; Valfri vinkel
Uppställningsyta	430,5 mm x 370 mm
Vikt	ca. 250 kg

### Axeldata

Rörelseområde	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Hastighet vid nominell bärlast	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

### Driftsvillkor

Omgivningstemperatur vid drift	5 °C till 45 °C (278 K till 318 K)
--------------------------------	------------------------------------

### Kapslingsklass

Kapslingsklass (IEC 60529)	IP65
Kapslingsklass robohand (IEC 60529)	IP67

### Styrning

Styrning	KR C4
----------	-------

### Certifikat

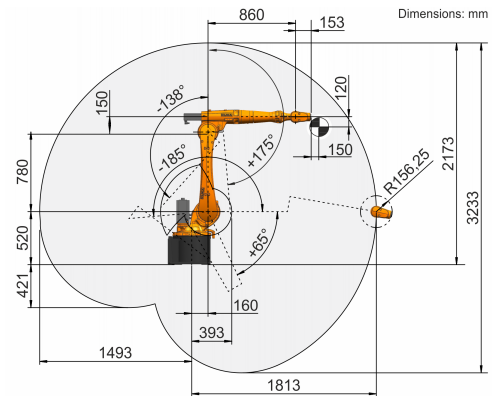
ESD-krav	IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20
----------	-------------------------------

### Bärbar manöverenhet

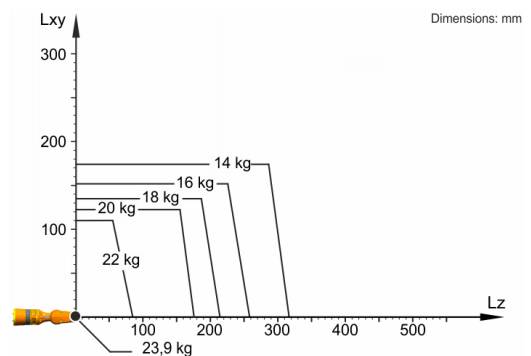
Bärbar manöverenhet

KUKA smartPAD

### Arbetsutrymmesbild



### Bärlastdiagram



KR 20 R1810 F är konstruerad för en nominell bärlast på 20 kg för att kunna utnyttja robotens prestanda och dynamik på ett optimalt sätt. Med reducerade lastavstånd är det även möjligt med högre laster upp till maximal bärlast. Specifika lastfall måste kontrolleras med KUKA.Load. För ytterligare rådgivning står KUKA Support till tjänst.

### Monteringsfläns

