



LBR iisy 11 R1300



基本データ

キネマティクスタイプ	多関節
協働ロボット	はい

安全の要件	EN ISO 13849-1 に準拠するカテゴリ 3 およびパフォーマンスレベル d
-------	--

技術データ

最大リーチ	1300 mm
定格可搬重量	11 kg
最大可搬質量	11.72 kg
位置繰り返し精度 (ISO 9283)	± 0.05 mm
軸数	6
設置形式	床; 天井; 壁; 任意の角度
設置面積	275 mm x 275 mm
重量	約 46.3 kg

軸データ

動作範囲	
A1	±185 °
A2	-230 ° / 50 °
A3	±150 °
A4	±180 °
A5	±110 °
A6	±220 °
定格可搬質量での速度	
A1	200 °/s
A2	200 °/s
A3	200 °/s
A4	230 °/s
A5	260 °/s
A6	430 °/s

使用環境

運転時の周囲温度	0 °C ~ 45 °C (273 K ~ 318 K)
----------	------------------------------

保護等級

保護等級 (IEC 60529)	IP54
------------------	------

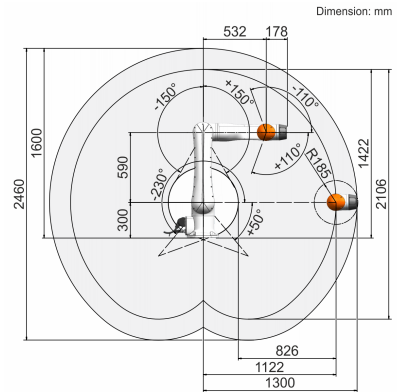
コントローラー

コントローラー	KR C5 micro
---------	-------------

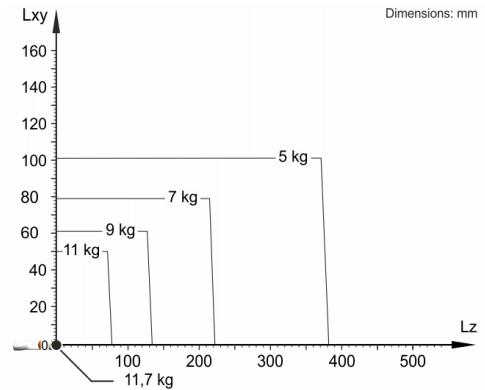
証明書

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

作業室のグラフィック

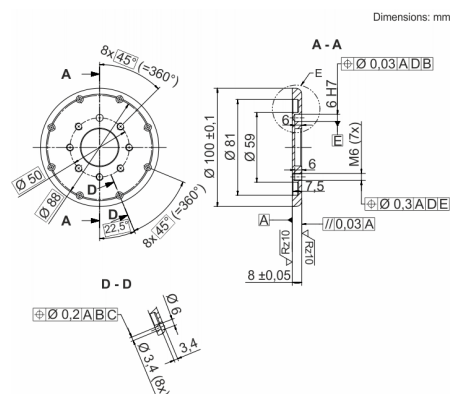


可搬質量図



LBR iisy 11 R1300 は、ロボットの性能とダイナミクスを最適に使用するため、11 kg の公称可搬質量用に設計されています。質量の重心が 0 mm である場合に限り、最大可搬質量 11.72 kg が適用されます。特定の荷重のケースでは、KUKA.Load または KUKA Compose を用いた確認が必要です。その他のアドバイスに関しては、KUKA サポートにお気軽にお尋ねください。

取り付けフランジ



ロボットには、軸 1 から軸 6 まで、8 本のコントロールケーブルと 1 ギガビットイーサネットケーブルを持つ、顧客用の内部エネルギー供給システムが搭載されています。