

KR 25 R1840-3



Technische Daten

Maximale Reichweite	1840 mm
Nenn-Traglast	25 kg
Maximale Traglast	38 kg
Maximale Zusatzlast Karussell / Schwinde / Arm	35 kg / 25 kg / 10 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,03 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel
Aufstellfläche	370 mm x 380 mm
Gewicht	ca. 237 kg

Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-120 ° / 178 °
A4	±180 °
A5	±125 °
A6	±358 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	220 °/s
A2	220 °/s
A3	280 °/s
A4	425 °/s
A5	420 °/s
A6	590 °/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur bei Betrieb	0 °C bis 45 °C (273 K bis 318 K)
---------------------------------	----------------------------------

Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP54
Schutzart Roboterhand (IEC 60529)	IP67

Steuerung

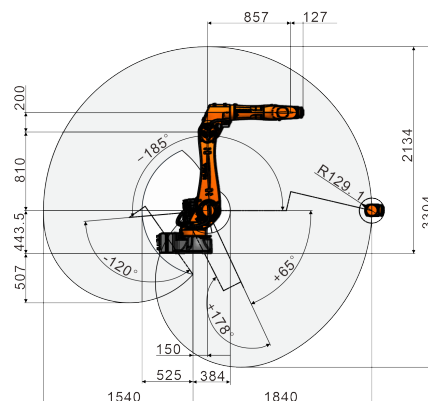
Steuerung	KR C5 slim-2; KR C5
-----------	------------------------

Zertifikate

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

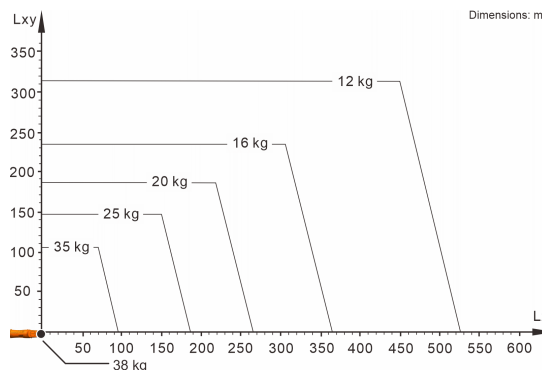
Arbeitsraumgrafik

Dimensions:mm



Traglastdiagramm

Dimensions: mm



Der KR 25 R1840-3 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 25 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Mit reduzierten Lastabständen und günstigen Zusatzlasten, kann eine maximale Traglast bis zu 38 kg angebracht werden. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA Load überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Service zur Verfügung.

Anbaufansch

Dimensions:mm

