



LBR iisy 11 R1300



Grunddaten

Kinematiktyp	Knickarm
Cobot	Ja

Sicherheitsanforderungen	Kategorie 3 und Performance Level d nach EN ISO 13849-1
--------------------------	---

Technische Daten

Maximale Reichweite	1300 mm
Nenn-Traglast	11 kg
Maximale Traglast	11,72 kg
Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283)	± 0,05 mm
Anzahl Achsen	6
Einbaulage	Boden; Decke; Wand; beliebiger Winkel
Aufstellfläche	275 mm x 275 mm
Gewicht	ca. 46,3 kg

Achsdaten

Bewegungsbereich	
A1	±185 °
A2	-230 ° / 50 °
A3	±150 °
A4	±180 °
A5	±110 °
A6	±220 °
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	
A1	200 °/s
A2	200 °/s
A3	200 °/s
A4	230 °/s
A5	260 °/s
A6	430 °/s

Betriebsbedingungen

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

Schutzart

Schutzart (IEC 60529)	IP54
-----------------------	------

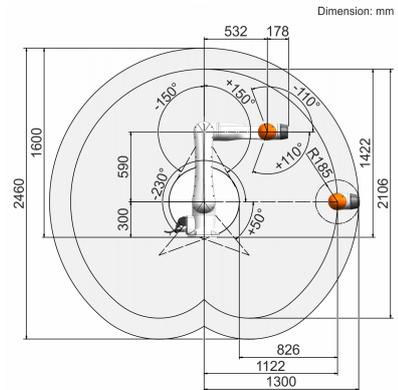
Steuerung

Steuerung	KR C5 micro
-----------	-------------

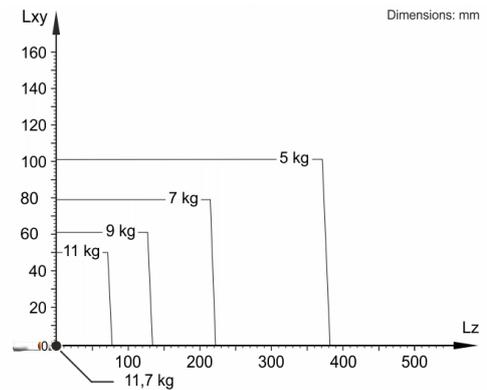
Zertifikate

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

Arbeitsraumgrafik

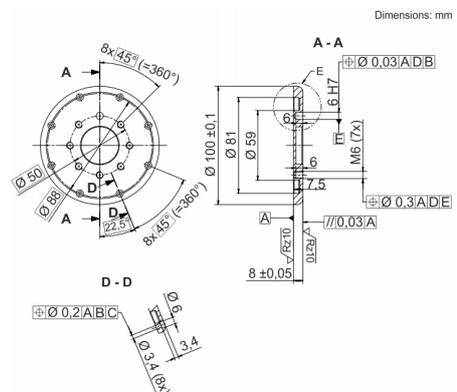


Traglastdiagramm



Der LBR iisy 11 R1300 ist ausgelegt für eine Nenn-Traglast von 11 kg, um die Performance und Dynamik des Roboters optimal zu nutzen. Nur wenn die Lage des Massenschwerpunkts 0 mm ist, gilt die maximale Traglast von 11,72 kg. Der spezifische Lastfall muss mit KUKA.Load oder KUKA Compose überprüft werden. Für weitere Beratung steht der KUKA Support zur Verfügung.

Anbaufansch



Der Roboter verfügt über eine kundenseitig nutzbare interne Energiezuführung von Achse 1 bis Achse 6 mit 8 Steuerleitungen und einer 1 Gbit Ethernet Leitung.