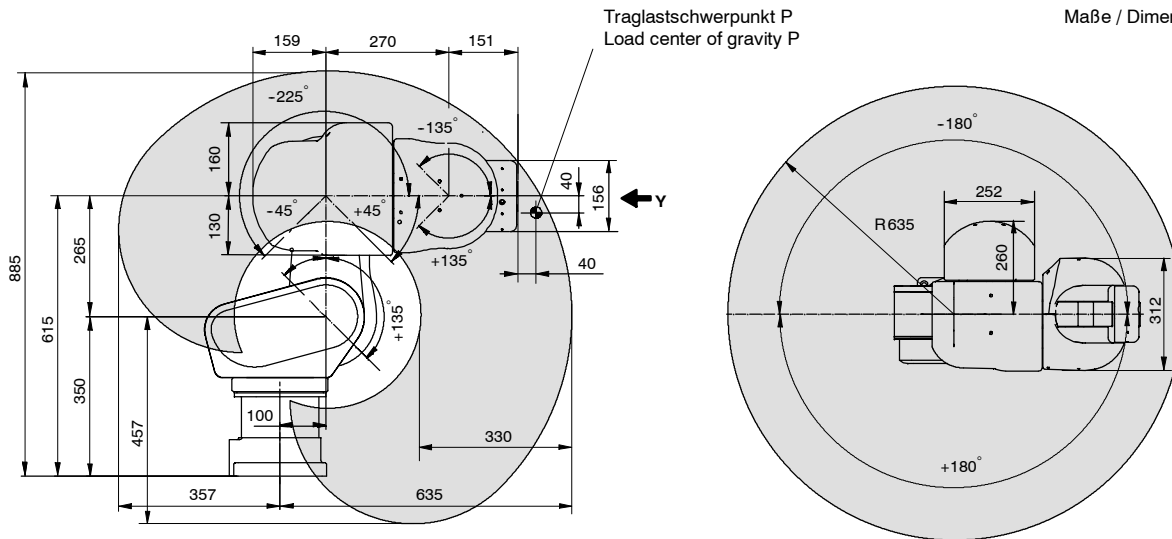


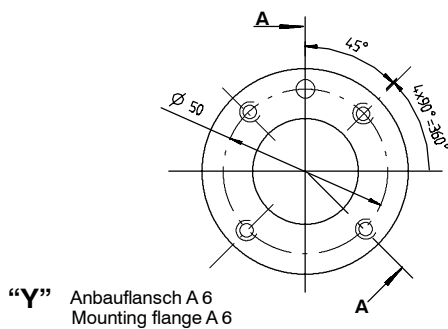
KR 3 SI

Maße / Dimensions: mm

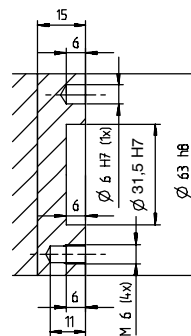
Draufsicht
Plan view



Traglastschwerpunkt P
Load center of gravity P



Schnitt A-A
Section A-A



Typ / Type:	KR 3 SI	
Traglast / Payload:	1,5 kg ²⁾	
Anzahl der Achsen / Number of axes:	6	
Anbauflansch A6 / Mounting flange A6:	DIN ISO 9409-1-A50	
Einbaulage / Mounting position:	Boden, Decke / Floor, ceiling	
Wiederholgenauigkeit / Repeatability:	± 0,05 mm	
Steuerung / Controller:	KR C3	
Gewicht (ohne Steuerung) ca. / Weight (excl. controller) approx.:	54 kg	
Arbeitsraumvolumen / Work envelope volume:	0,679 m ³ ¹⁾	
Achsdaten / Axis data:	Bereich (Software) Range (software)	Geschwindigkeit / Speed
Achse / Axis 1 (A1)	± 180°	240°/s
Achse / Axis 2 (A2)	- 45° /+ 135°	210°/s
Achse / Axis 3 (A3)	- 225° /+ 45°	240°/s
Achse / Axis 4 (A4)	± 180°	375°/s
Achse / Axis 5 (A5)	± 90°	300°/s
Achse / Axis 6 (A6)	± 225°	375°/s

1) Bezogen auf Schnittpunkt Achse 4/5. / Referred to intersection of axes 4 and 5.

2) Standardroboter 3 kg, Reduzierung auf 1,5 kg durch Abschalticherung. / 3 kg for standard robot, reduced to 1.5 kg due to collision protection device.

- Antriebssystem elektro-mech. mit bürstenlosen DC-Servomotoren. / Drive system electromechanical, with brushless DC servomotors.
- Wegmeßsystem digital-absolut. / Position sensing system digital-absolute.

Besonderheiten: Das KR 3 SI-System ist ein Robotersystem zur direkten Interaktion mit dem Menschen (Safe Interaction).

Das Sicherungssystem basiert auf vier Funktionsmechanismen:

- Gleichmäßiges Abbauen der im Roboter gespeicherten kinetischen Energie durch die dämpfende Schutzhülle
- Auslösen eines Stopps (Kategorie 0, DIN EN 60204) durch taktile Schaltelemente (Sicherheitskategorie 3 nach DIN EN 954-1)
- Reduzierung der Robotergeschwindigkeit durch kapazitive Näherungssensoren
- Absicherung des Werkzeuges durch einen lösaren Zwischenflansch (Auslösen eines Stopps nach Kategorie 0, DIN EN 60204)

Special features: The KR 3 SI system is a robot system suitable for direct interaction with humans (Safe Interaction).

The safety system is based on four functional mechanisms:

- Uniform dissipation of the kinetic energy stored in the robot by means of the shock-absorbent protective casing
- Stop (category 0, DIN EN 60204) triggered by tactile switching elements (safety category 3 acc. to DIN EN 954-1)
- Reduction of the robot speed by means of capacitive proximity sensors
- Safeguarding of the tool by means of an intermediate flange with breakaway function (stop triggered - category 0, DIN EN 60204)

Angaben über die Beschaffenheit und Verwendbarkeit der Produkte stellen keine Zusicherungen von Eigenschaften dar, sondern dienen lediglich Informationszwecken. Maßgeblich für den Umfang unserer Lieferungen und Leistungen ist der jeweilige Vertragsgegenstand. Technische Daten und Abbildungen unverbindlich für Lieferung. Änderungen vorbehalten.

Specifications regarding the quality and usability of the products do not constitute a warranty of properties. They are intended to serve informative purposes only. Solely the respective contract of sale shall be binding in respect of the extent of our supplies and services. No liability accepted for errors or omissions.

www.kuka.com