



LBR iisy 11 R1300



基本数据

运动系统类型	关节型
协作机器人	是

安全要求	符合 EN ISO 13849-1 标准第三类及性能等级 d 的要求
------	------------------------------------

技术数据

最大臂展	1300 mm
额定负载	11 kg
最大负载	11.72 kg
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.05 mm
轴数	6
安装位置	地面; 顶装; 墙壁; 任意角度
占地面积	275 mm x 275 mm
重量	约 46.3 kg

轴数据

运动范围	
A1	±185°
A2	-230° / 50°
A3	±150°
A4	±180°
A5	±110°
A6	±220°
额定负载时的速度	
A1	200°/s
A2	200°/s
A3	200°/s
A4	230°/s
A5	260°/s
A6	430°/s

运行条件

运行时的环境温度	0 °C 至 45 °C (273 K 至 318 K)
----------	------------------------------

防护等级

防护等级 (IEC 60529)	IP54
------------------	------

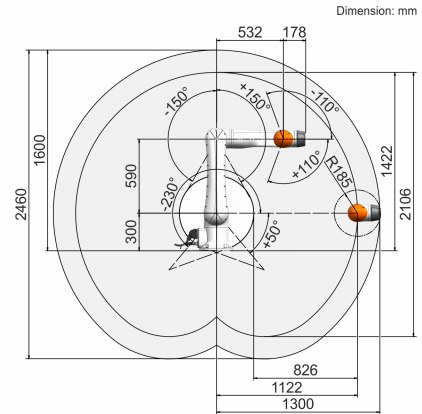
控制器

控制系统	KR C5 micro
------	-------------

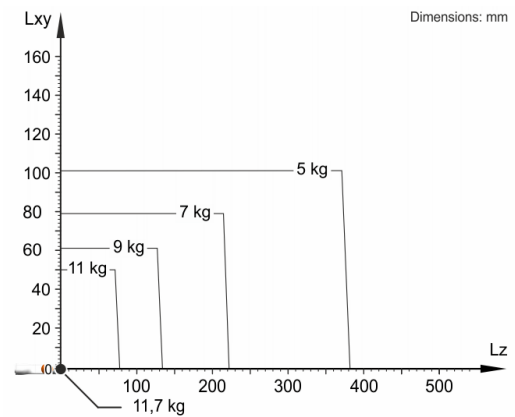
认证书

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

工作空间图

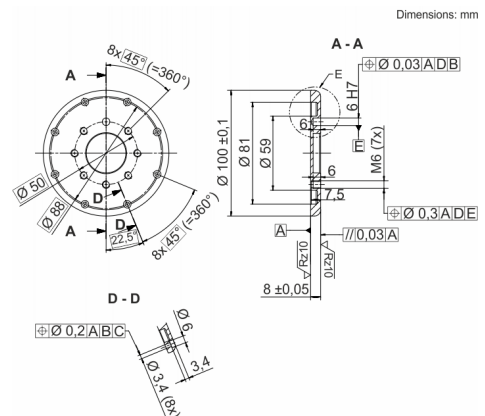


负载图



LBR iisy 11 R1300 设计用于 11 kg 的额定负载能力，以便最佳利用机器人的性能和动态性。仅在质量重心位置为 0mm 时，才适用 11.72 kg 的最大负载能力。必须用 KUKA.Load 或 KUKA Compose 检查特殊的负载情况。如果需要详细咨询，请联系 KUKA 支持部。

连接法兰



机器人配备了一个可现场使用的轴 1 至轴 6 的内部拖链系统，带 8 根控制电缆和一根 1Gbit 以太网电缆。