

Palettierer



10KR 180 R3200 PA

Der frei programmierbare Industrieroboter KR 180 R3200 PA mit vier Freiheitsgraden besticht in seiner Klasse durch hohe Flexibilität und große Reichweite mit optimaler Traglast.

- Nenn-Traglast: 180 kg
- Maximale Reichweite: 3195 mm
- Anzahl Achsen: 5
- Positionswiederholgenauigkeit (ISO 9283): $\pm 0,06$ mm
- Einbaulage: Boden
- Schutzart (IEC 60529): IP65
- Schutzart Zentralhand (IEC 60529): IP65

Details finden Sie unter: <https://www.kuka.com/de-de/produkte-leistungen/robotersysteme/industrieroboter>

Energieversorgung ES15 075 CTR MB1 PNT EPS AIR AIR

R0000 KUKA Orange

Die Robotermechanik wird in der Farbe R0000 KUKA Orange ausgeliefert. Das Grundgestell ist schwarz (bzw. je nach Robotermodell die Grundgestellabdeckung).

KUKA Steuerung

KR C4 RP SC4PA X11 X51 X33 X66

Die KR C4 Steuerung von KUKA ist Wegbereiter für die Automation von heute und morgen. Sie senkt Kosten in der Integration, Wartung und Pflege. Gleichzeitig steigen Effizienz und Flexibilität der Systeme nachhaltig – dank gängiger, offener Industriestandards.

- 2x USB3.0 Ports für Archivierung und Wiederherstellung oder zum Anschluss von USB Geräten wie Tastatur und Maus - DVI-I zum Anschluss eines externen Monitors

Schildersatz in den Sprachen Deutsch und Englisch

KUKA.Profinet Controller/Device 3.3

PROFINET IO ist ein auf Ethernet basierendes Kommunikationsprotokoll. Der Datenaustausch erfolgt in einem Controller-Device-Verhältnis. PROFINET IO benutzt die moderne Fast-Ethernet-Technologie als physikalisches Übertragungsmedium. Der Softwareartikel KUKA.Profinet Controller/Device 3.3 dient der Anbindung von Standard Ein- und Ausgängen an die SPS. Des Weiteren können über ProfiSafe sicherheitsrelevante Signale an die kundenseitige Sicherheitssteuerung (Sicherheits SPS) übergeben werden.

KSS 8.3

Die KSS 8.3 stellt alle Funktionen zum Betrieb KR C4-gesteuerter KUKA Robotersysteme zur Verfügung.

- Einfache Planung und Projektierung durch Trennung von Engineering- und Laufzeitsystem
- Motion Manager für optimiertes Zeitverhalten im Bereich I/O
- Realisierung aller sicherheitsgerichteten Funktionen über integrierte Sicherheits-SPS

KUKA.DiagnoseSafety 2.1

- Anzeige Signalzustände der Sicherheitsschnittstellen
- Visualisierung der kartesischen und achsspezifischen Überwachungsräume der KR C4

KUKA.WorkVisual

KUKA.WorkVisual stellt das Offline-Engineering-System für die Software KR C4-gesteuerter KUKA Robotersysteme dar. Alle Planungs- und Projektierungsaufgaben wie Konfiguration, Programmierung, Optimierung und Diagnose werden mittels der Software KUKA.WorkVisual offline an einem PC durchgeführt.

- einfache Projekterstellung durch Konfiguration mittels Drag-and-Drop
- einheitliche Benutzeroberfläche bei Konfiguration, Programmierung und Diagnose
- einfache Roboterprogrammierung durch integrierten Programmeditor – integrierte Busdiagnose

Zubehör



KUKA smartPAD 10m

Das KUKA smartPAD ist ein hotplugfähiges, kabelgebundenes Bedienhandgerät (Kabellänge 10m). Mit den 8 Verfahrtasten oder mit der ergonomischen 6D-Mouse ist das Teach-in intuitiv und effizient möglich. Ein großer Touchscreen, KUKA Inline-Formulare und kontextbezogene Screens machen das Programmieren einfach und schnell. Mit dem KUKA smartPAD steuern Sie den Roboter oder gleich die ganze Anlage intuitiv und effizient.

KUKA smartPAD Halter RAL7016

Der Halter aus pulverbeschichtetem Stahlblech, ausgekleidet mit Moosgummi Pads gewährleistet eine sichere und schonende Verwahrung des KUKA smartPADs und des aufgerollten Kabels.

Leitungssatz 7m CON X20

Der Leitungssatz (CON) verbindet die KUKA Steuerung KR C4 mit einem KUKA Roboter. Er enthält eine Motorleitung (MOT) für die Roboterachsen A1 bis A6 und eine Datenleitung (DAT).

- Länge: 7 m