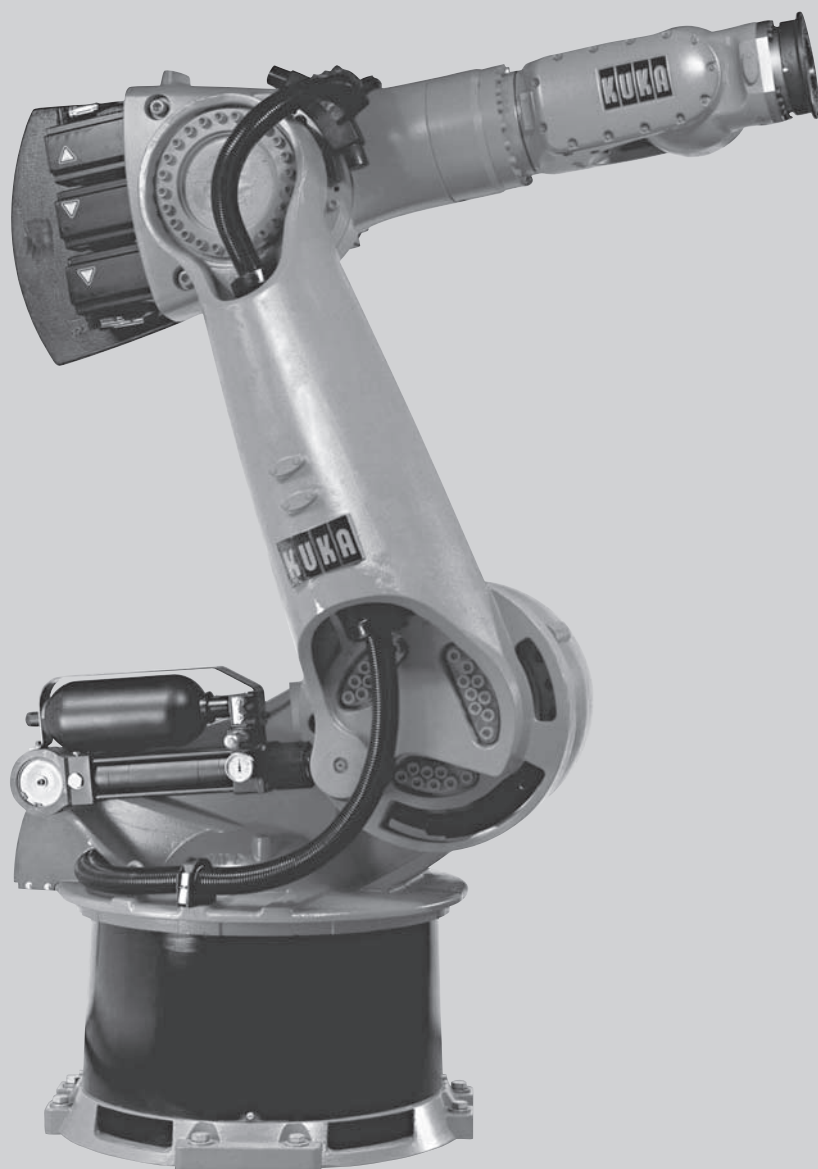




TECHNICAL DATA

KR 500-2 MT

KR 500 L480-2 MT

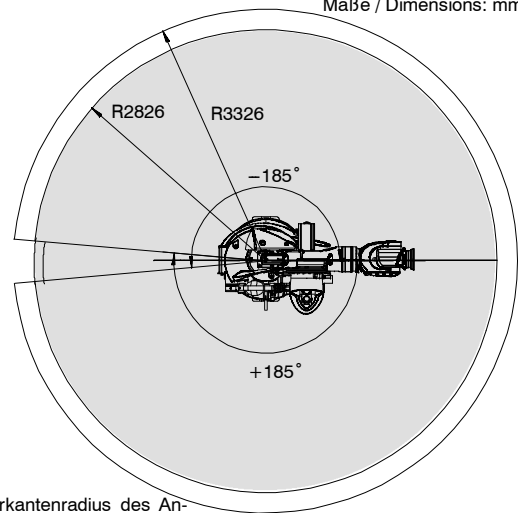
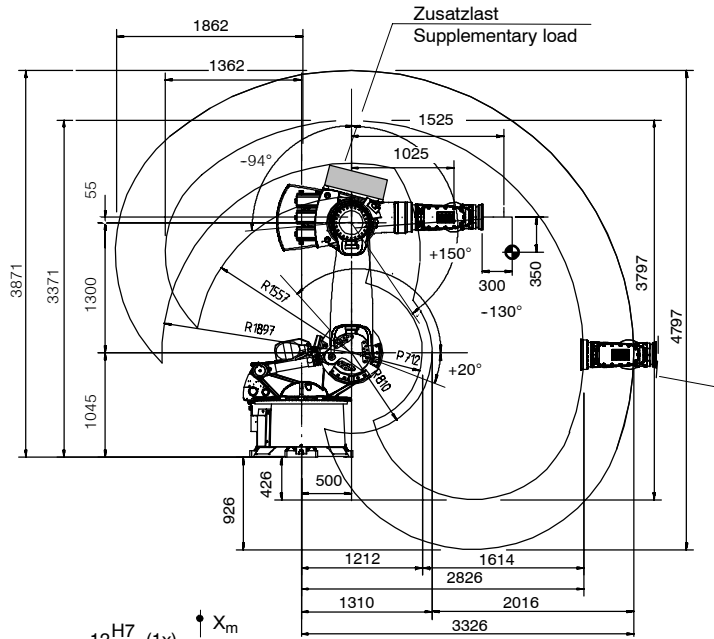


WORKING IDEAS



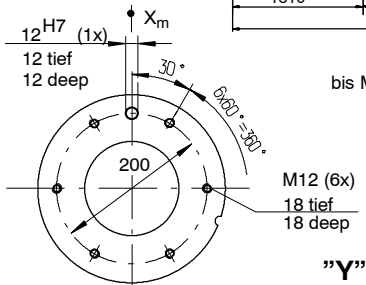
KR 500-2 MT, KR 500 L480-2 MT

Maße / Dimensions: mm

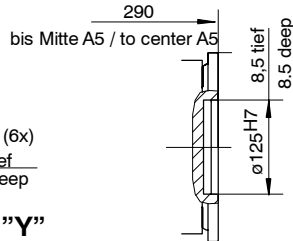


Störkantenradius des Anbauflansches 316 mm vor A4/A5
Interference radius of the mounting flange 316 mm in front of A4/A5

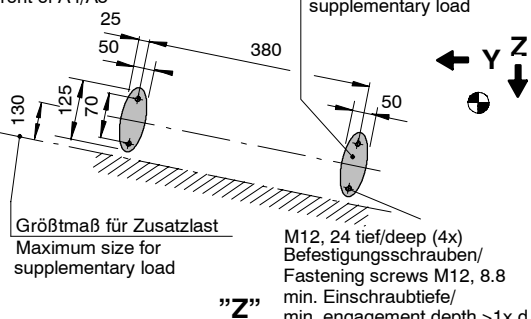
Auflage für Zusatzlast (2x)
Support brackets for supplementary load



Anbauflansch A6 / Mounting flange A6



Lochbild für Zusatzlast Arm / Attachment holes for supplementary load on arm



Größtmaß für Zusatzlast
Maximum size for supplementary load

M12, 24 tief/deep (4x)
Befestigungsschrauben/
Fastening screws M12, 8.8
min. Einschraubtiefe/
min. engagement depth >1x d

Typ / Type:	KR 500-2 MT		KR 500 L480-2 MT
Traglast / Payload:	500 kg		480 kg
Zusatzlast Arm/Schwinge/Karussell / Suppl. load on arm/link arm/rotating column:	50 kg / 100 kg / 400 kg		
Zusatzlast max. Arm und Schwinge / Max. supplementary load on arm and link arm:	100 kg		
Max. Gesamtlast / Total distributed load:	1000 kg		980 kg
Prozesskräfte, horizontal/vertikal / Process forces horizontal/vertical:	8000 N ¹⁾		
Anzahl der Achsen / Number of axes:	6		
Handvariante / Wrist variant:	Zentralhand 500 I / In-line wrist 500 I		
Handvariante / Wrist variant:	F (foundry), ≤ 180 °C (10 s/min)		
Anbauflansch A6 / Mounting flange A6:	DIN ISO 9409-1-A200		
Einbaulage / Mounting position:	Boden/Floor		
Wiederholgenauigkeit (ISO 9283) / Repeatability (ISO 9283):	± 0,08 mm		
Steuerung / Controller:	KR C2		
Gewicht (ohne Steuerung) ca. / Weight (excl. controller) approx.:	2400 kg		2425 kg
Arbeitsraumvolumen ²⁾ / Work envelope ²⁾ :	68 m ³		118 m ³
Achsdaten / Axis data	Bereich (Software) / Range (software)		Geschwindigkeit / Speed
Achse / Axis 1 (A1)	±185°		41 °/s
Achse / Axis 2 (A2)	+20°/-130°		41 °/s
Achse / Axis 3 (A3)	+150°/-94°		41 °/s
Achse / Axis 4 (A4)	±350°		76 °/s
Achse / Axis 5 (A5)	±118°		76 °/s
Achse / Axis 6 (A6)	±350°		120 °/s

- 1) Auf Anfrage sind stellungsabhängig höhere Kräfte möglich. / Depending on the robot position, higher forces may be possible after consultation.
- 2) Bezogen auf Schnittpunkt Achse 4/5. / Referred to intersection of axes 4 and 5.
- Antriebssystem elektro-mech. mit bürstenlosen AC-Servomotoren. / Drive system electromechanical, with brushless AC servomotors.
- Wegmesssystem digital-absolut. / Position sensing system digital-absolute.

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. / 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.

www.kuka.com