

KUKA



Industrierobotik_Niedrige Traglast



Mit Leichtigkeit mehr erreichen

Die niedrige Traglastklasse von KUKA von 6 kg bis 22 kg

KUKA Roboter mit niedrigen Traglasten beweisen einzigartige Stärken beim Kleben, Dichten, Schäumen und allen Aufgaben, die eine hohe Bahngenaugigkeit erfordern. Beim Schutzgas-Schweißen glänzen KUKA Roboter für niedrige Traglasten mit den besten Beschleunigungswerten am Markt.

Auch leichte Tätigkeiten, wie das Testen von Bauteilen, Kleinteilmontagen oder Schleifen, Polieren, Montage sowie das Be- und Entladen von Maschinen, sind bei KUKA Robotern der niedrigen Traglastklasse in besten Händen. Dieses Portfolio gilt – dank optimaler Reichweite und Traglastabdeckung – als eines der leistungsstärksten überhaupt.

Setzen Sie bei Ihrer Automatisierung auf hochperformante Profis: die KR CYBERTECH-Roboter. Weltweit bietet kein anderes Portfolio in der niedrigen Traglastklasse eine vergleichbare Kombination aus hoher Leistungsdichte, kompakten Massen und anwendungsrelevanter Spezialisierung.

Drei Wochen Lieferzeit für ein Hochleistungspaket nach Maß – die KUKA Ready Packs machen es möglich. Wählen Sie ein Modell aus unserem Angebot für niedrige Traglasten – inklusive vorkonfigurierter Steuerung, Bedienhandgerät und Software mit Zubehör – entsprechend Ihrem Anforderungsprofil.

Als vorkonfigurierte Paketlösungen vereinen die KUKA Ready Packs ausgewählte, leistungsstarke KUKA Produkte mit kurzen Lieferzeiten und besten Konditionen. Und das alles in der bewährten KUKA Qualität.

Scannen Sie per Smartphone diesen QR-Code und erfahren Sie mehr über KUKA Roboter für niedrige Traglasten.



Mit KUKA Robotern für niedrige Traglasten immer in sicheren Händen

Herausragendes Plus: weltklasse Beschleunigung beim Schutzgasschweißen



Geschaffen für hocheffiziente Automation

KUKA Roboter für niedrige Traglasten

Produkte in der Übersicht

KR CYBERTECH nano	KR 6 R1820		
	KR 6 R1820 arc HW		
	KR 8 R1620		
	KR 8 R1620 arc HW		
	KR 10 R1420		
	KR 8 R1420 arc HW		
Steuerung	KR C4 compact	KR C4 smallsize-2	
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD		
KR CYBERTECH	KR 8 R2100-2 arc HW		
	KR 8 R2010-2		
	KR 12 R1810-2		
	KR 16 R2010-2		
	KR 16 R1610-2		
	KR 20 R1810-2		
	KR 22 R1610-2		
	KR 20 R1810-1	KR 20 R2010 KS-F	
	Steuerung	KR C4	
	Bedienhandgerät	KUKA smartPAD	

Reichweite / Traglast

2.200 mm									
2.000 mm		H I				F		C	
1.800 mm	L O			G				B D	
1.600 mm		K N				E			A
1.400 mm		M	J						
1.200 mm									
	6 kg	8 kg	10 kg	12 kg	14 kg	16 kg	18 kg	20 kg	22 kg

- A KR 22 R1610-2
- B KR 20 R1810-1
- C KR 20 R2010 KS-F
- D KR 20 R1810-2
- E KR 16 R1610-2
- F KR 16 R2010-2
- G KR 12 R1810-2
- H KR 8 R2010-2
- I KR 8 R2100-2 arc HW
- J KR 10 R1420
- K KR 8 R1620
- L KR 6 R1820
- M KR 8 R1420 arc HW
- N KR 8 R1620 arc HW
- O KR 6 R1820 arc HW

_Zuverlässiges Handling

_Präzises Bearbeiten

_Traglast differenziert

_Hochgenaues Bahnfahren

_Extrem flexibel



Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die hochproduktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Präzises Bearbeiten. Zum KR CYBERTECH-Portfolio zählen leistungsstarke Roboter für das exakte Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die KR CYBERTECH-Präzision in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Hochgenaues Bahnfahren. Dank neuer Reglerstrukturen arbeiten alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Bereits ihre Beschleunigungswerte und die neue, störkonturarme Ergonomie verraten ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Traglast differenziert. Die KR CYBERTECH-Roboter erweisen sich schon bei der Auswahl als Präzisionsgeräte. Weil sie, fein abgestuft, die gesamte Bandbreite der niedrigen Traglasten abdecken.

Extrem flexibel. Flexible Produktion ist heute längst Normalität. Mit der neuen KR CYBERTECH-Generation wird sie auch enorm wirtschaftlich, weil jedes Robotermodell konsequent dafür ausgelegt ist, sich flexibel an immer neue Gegebenheiten in Ihrer Produktion anzupassen. Ob enge Räume oder große Distanzen, ob am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel, die KR CYBERTECH-Roboter beherrschen unterschiedlichste Anforderungsprofile in jeder gebotenen Einbaulage.

KR CYBERTECH nano

KR 6 R1820

Perfektioniert für Handling und Montieren. Bei höchster Präzision schnell und unglaublich agil. KR CYBERTECH nano-Roboter sind bis ins Detail als High-End-Handlingroboter konzipiert.

Kompakte Bauform. Reduziertes Volumen bei gleichzeitig höherer Traglast und Reichweite. KR CYBERTECH nano-Roboter agieren auf engstem Raum.

Extrem geringer Störradius. Mit lediglich 67 mm Störradius setzen die KR CYBERTECH nano-Roboter den neuen Benchmark – weltweit.

Maximaler Arbeitsraum. Mit ihrem großen rückwärtigen Arbeitsbereich und hoher Reichweite nach unten können KR CYBERTECH nano-Roboter in Bereichen arbeiten, die herkömmlichen Robotern verschlossen bleiben.

Wiederholgenauigkeit der Extraklasse. Neben vielen anderen innovativen technischen Details überzeugen KR CYBERTECH nano-Roboter mit einer beeindruckenden Wiederholgenauigkeit von 0,04 mm.

Flexibel in jeder Lage. Höchste Performance am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel. KR CYBERTECH nano-Roboter sind für jede Einbaulage geeignet. Bereits in der Grundausstattung – ohne zusätzliche Extras.



KR CYBERTECH nano	KR 6 R1820
Reichweite max.	1.820 mm
Nenn-Traglast	6 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	16 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	HP
Aufstellfläche Roboter	333,5 mm x 307 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	160 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 6 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -170°	220°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	210°/s
Achse 3 (A3)	+163° / -137°	270°/s
Achse 4 (A4)	+ / -185°	381°/s
Achse 5 (A5)	+ / -120°	311°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	492°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +45°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 54
Schutzart Zentralhand	IP 54
Schutzart High-Protection-Roboter	IP 65
Schutzart High-Protection-Hand	IP 67

Steuerung	KR C4 compact, KR C4 smallsize-2
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

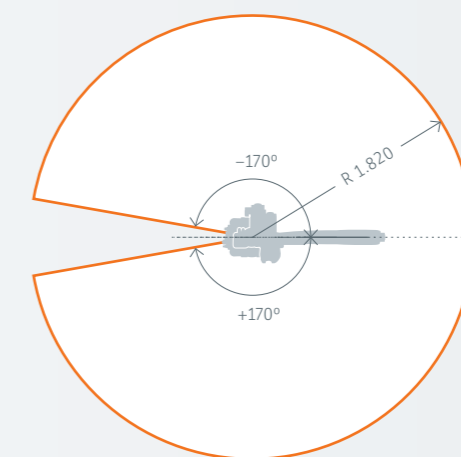
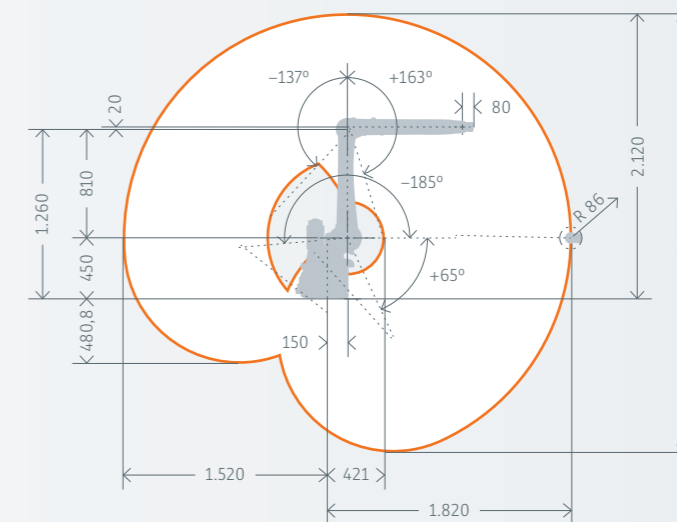
HP Die Ausführung High Protection (HP) ermöglicht Standardrobotern eine höhere Schutzart.

Arbeitsraum

KR 6 R1820

Volumen

22,97 m³



KR CYBERTECH arc nano

KR 6 R1820 arc HW

Perfektioniert für Bahnfahren. Mit neuen Reglerstrukturen extrem bahngenau und schnell. KR CYBERTECH arc nano-Roboter sind geschaffen für Bahnapplikationen auf allerhöchstem Niveau – auch tief in den Bauteilen.

Kompakte Bauform. Reduziertes Volumen bei gleichzeitig höherer Traglast und Reichweite. KR CYBERTECH arc nano-Roboter agieren auf engstem Raum.

Extrem geringe Störkontur. Schlankes Arm- / Hand-Design, geringe Störkontur durch Achse 2 und eine optimale Integration des Schweißequipments.

Maximaler Arbeitsraum. Mit ihrem großen rückwärtigen Arbeitsbereich und hoher Reichweite nach unten können KR CYBERTECH arc nano-Roboter in Bereichen arbeiten, die herkömmlichen Robotern verschlossen bleiben.

Funktionale Hand. 50-mm-Hohlwellenhand bei reduziertem Handdurchmesser von nur 150,2 mm. Die Hohlachse 6 ist endlos drehbar und besticht durch eine reduzierte Grundachsbewegung mit extrem kurzen Taktzeiten bei höchster Bewegungspräzision. Speziell beim »Hinterlangen« oder beim extrem nahen Anfahren von Bauteilen.

Flexibel in jeder Lage. Höchste Performance am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel. KR CYBERTECH arc nano-Roboter sind für jede Einbaulage geeignet. Bereits in der Grundausstattung – ohne zusätzliche Extras.



KR CYBERTECH arc nano KR 6 R1820 arc HW

Reichweite max.	1.821 mm
Nenn-Traglast	6 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	16 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Hohlwelle im Handflansch	∅ 50 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	-
Aufstellfläche Roboter	333,5 mm x 307 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	180 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich

Achse	Bewegungsbereich	Geschwindigkeit bei 6 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -170°	220°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	178°/s
Achse 3 (A3)	+180° / -120°	270°/s
Achse 4 (A4)	+ / -165°	430°/s
Achse 5 (A5)	+140° / -115°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +45°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 54
Schutzart Hollow-Wrist-Hand	IP 54

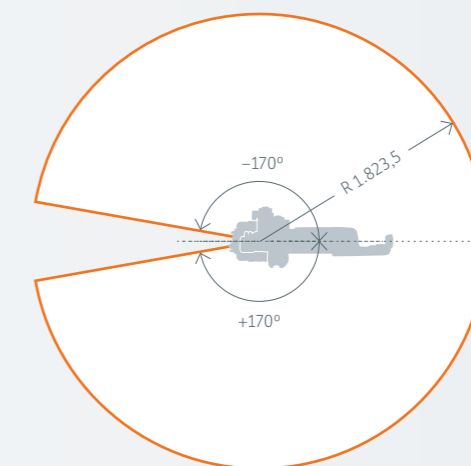
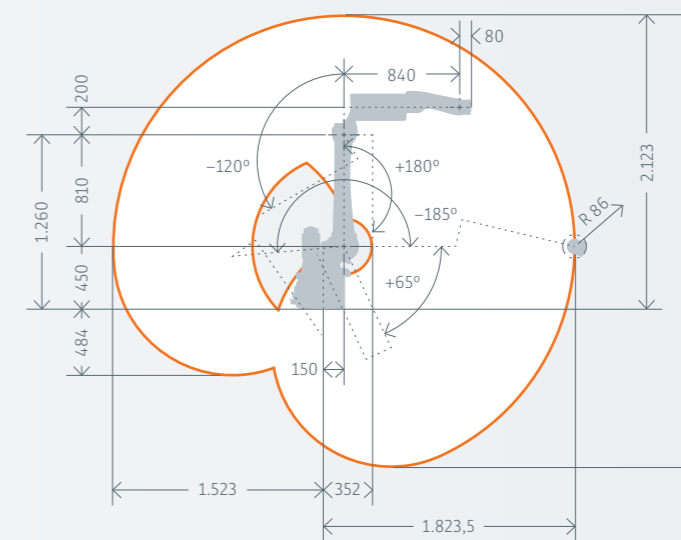
Steuerung	KR C4 compact, KR C4 smallsize-2
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 6 R1820 arc HW

Volumen

23,19 m³



KR CYBERTECH nano

KR 8 R1620

Perfektioniert für Handling und Montieren. Bei höchster Präzision schnell und unglaublich agil. KR CYBERTECH nano-Roboter sind bis ins Detail als High-End-Handlingroboter konzipiert.

Kompakte Bauform. Reduziertes Volumen bei gleichzeitig höherer Traglast und Reichweite. KR CYBERTECH nano-Roboter agieren auf engstem Raum.

Extrem geringer Störradius. Mit lediglich 67 mm Störradius setzen die KR CYBERTECH nano-Roboter den neuen Benchmark – weltweit.

Maximaler Arbeitsraum. Mit ihrem großen rückwärtigen Arbeitsbereich und hoher Reichweite nach unten können KR CYBERTECH nano-Roboter in Bereichen arbeiten, die herkömmlichen Robotern verschlossen bleiben.

Wiederholgenauigkeit der Extraklasse. Neben vielen anderen innovativen technischen Details überzeugen KR CYBERTECH nano-Roboter mit einer beeindruckenden Wiederholgenauigkeit von 0,04 mm.

Flexibel in jeder Lage. Höchste Performance am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel. KR CYBERTECH nano-Roboter sind für jede Einbaulage geeignet. Bereits in der Grundausstattung – ohne zusätzliche Extras.



KR CYBERTECH nano	KR 8 R1620
Reichweite max.	1.620 mm
Nenn-Traglast	8 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	18 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	HP
Aufstellfläche Roboter	333,5 mm x 307 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	155 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 8 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -170°	220°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	210°/s
Achse 3 (A3)	+163° / -137°	270°/s
Achse 4 (A4)	+ / -185°	381°/s
Achse 5 (A5)	+ / -120°	311°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	492°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +45°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 54
Schutzart Zentralhand	IP 54
Schutzart High-Protection-Roboter	IP 65
Schutzart High-Protection-Hand	IP 67

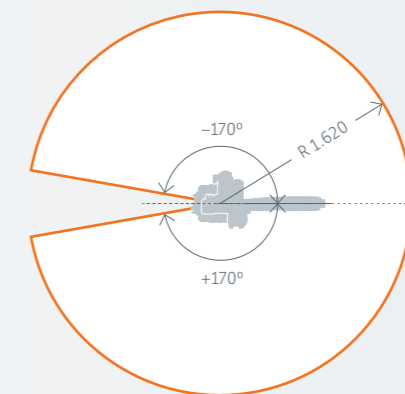
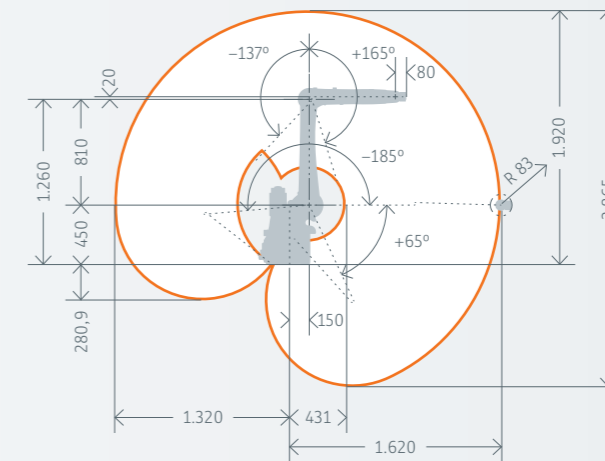
Steuerung	KR C4 compact, KR C4 smallsize-2
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 8 R1620

Volumen

15,93 m³



HP Die Ausführung High Protection (HP) ermöglicht Standardrobotern eine höhere Schutzart.

KR CYBERTECH arc nano

KR 8 R1620 arc HW

Perfektioniert für Bahnfahren. Mit neuen Reglerstrukturen extrem bahngenau und schnell. KR CYBERTECH arc nano-Roboter sind geschaffen für Bahnapplikationen auf allerhöchstem Niveau – auch tief in den Bauteilen.

Kompakte Bauform. Reduziertes Volumen bei gleichzeitig höherer Traglast und Reichweite. KR CYBERTECH arc nano-Roboter agieren auf engstem Raum.

Extrem geringe Störkontur. Schlankes Arm- / Hand-Design, geringe Störkontur durch Achse 2 und eine optimale Integration des Schweißequipments.

Maximaler Arbeitsraum. Mit ihrem großen rückwärtigen Arbeitsbereich und hoher Reichweite nach unten können KR CYBERTECH arc nano-Roboter in Bereichen arbeiten, die herkömmlichen Robotern verschlossen bleiben.

Funktionale Hand. 50-mm-Hohlwellenhand bei reduziertem Handdurchmesser von nur 150,2 mm. Die Hohlachse 6 ist endlos drehbar und besticht durch eine reduzierte Grundachsbewegung mit extrem kurzen Taktzeiten bei höchster Bewegungspräzision. Speziell beim »Hinterlangen« oder beim extrem nahen Anfahren von Bauteilen.

Flexibel in jeder Lage. Höchste Performance am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel. KR CYBERTECH arc nano-Roboter sind für jede Einbaulage geeignet. Bereits in der Grundausstattung – ohne zusätzliche Extras.



KR CYBERTECH arc nano KR 8 R1620 arc HW

Reichweite max.	1.621 mm
Nenn-Traglast	8 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	18 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Hohlwelle im Handflansch	∅ 50 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	-
Aufstellfläche Roboter	333,5 mm x 307 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	175 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich

Achse	Bewegungsbereich	Geschwindigkeit bei 8 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -170°	220°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	178°/s
Achse 3 (A3)	+180° / -120°	270°/s
Achse 4 (A4)	+ / -165°	430°/s
Achse 5 (A5)	+140° / -115°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +45°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 54
Schutzart Hollow-Wrist-Hand	IP 54

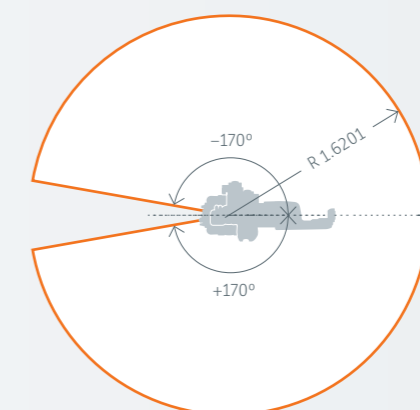
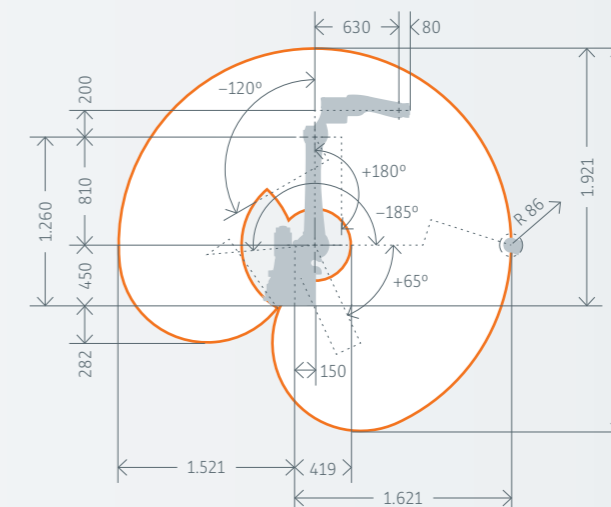
Steuerung	KR C4 compact, KR C4 smallsize-2
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 8 R1620 arc HW

Volumen

15,97 m³



KR CYBERTECH nano

KR 10 R1420

Perfektioniert für Handling und Montieren. Bei höchster Präzision schnell und unglaublich agil. KR CYBERTECH nano-Roboter sind bis ins Detail als High-End-Handlingroboter konzipiert.

Kompakte Bauform. Reduziertes Volumen bei gleichzeitig höherer Traglast und Reichweite. KR CYBERTECH nano-Roboter agieren auf engstem Raum.

Extrem geringe Störkontur. Schlankes Arm- / Hand-Design, geringe Störkontur durch Achse 2 und eine optimale Integration des Schweißequipments.

Maximaler Arbeitsraum. Mit ihrem großen rückwärtigen Arbeitsbereich und hoher Reichweite nach unten können KR CYBERTECH nano-Roboter in Bereichen arbeiten, die herkömmlichen Robotern verschlossen bleiben.

Wiederholgenauigkeit der Extraklasse. Neben vielen anderen innovativen technischen Details überzeugen KR CYBERTECH nano-Roboter mit einer beeindruckenden Wiederholgenauigkeit von 0,04 mm.

Flexibel in jeder Lage. Höchste Performance am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel. KR CYBERTECH nano-Roboter sind für jede Einbaulage geeignet. Bereits in der Grundausstattung – ohne zusätzliche Extras.



KR CYBERTECH nano	KR 10 R1420
Reichweite max.	1.420 mm
Nenn-Traglast	10 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	20 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	HP
Aufstellfläche Roboter	333,5 mm x 307 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	145 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 10 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -170°	220°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	210°/s
Achse 3 (A3)	+163° / -137°	270°/s
Achse 4 (A4)	+ / -185°	381°/s
Achse 5 (A5)	+ / -120°	311°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	492°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +45°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 54
Schutzart Zentralhand	IP 54
Schutzart High-Protection-Roboter	IP 65
Schutzart High-Protection-Hand	IP 67

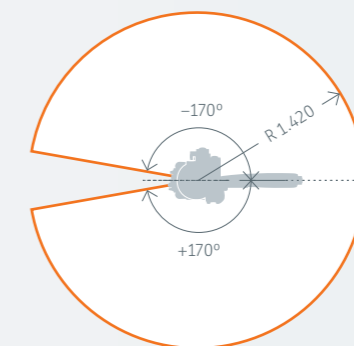
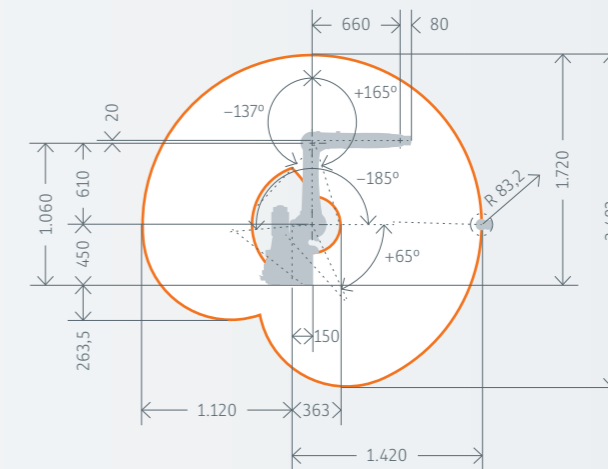
Steuerung	KR C4 compact, KR C4 smallsize-2
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 10 R1420

Volumen

10,64 m³



HP Die Ausführung High Protection (HP) ermöglicht Standardrobotern eine höhere Schutzart.

KR CYBERTECH arc nano

KR 8 R1420 arc HW

Perfektioniert für Bahnfahren. Mit neuen Reglerstrukturen extrem bahngenau und schnell. KR CYBERTECH arc nano-Roboter sind geschaffen für Bahnapplikationen auf allerhöchstem Niveau – auch tief in den Bauteilen.

Kompakte Bauform. Reduziertes Volumen bei gleichzeitig höherer Traglast und Reichweite. KR CYBERTECH arc nano-Roboter agieren auf engstem Raum.

Extrem geringer Störradius. Mit lediglich 67 mm Störradius setzen die KR CYBERTECH arc nano-Roboter den neuen Benchmark – weltweit.

Maximaler Arbeitsraum. Mit ihrem großen rückwärtigen Arbeitsbereich und hoher Reichweite nach unten können KR CYBERTECH arc nano-Roboter in Bereichen arbeiten, die herkömmlichen Robotern verschlossen bleiben.

Funktionale Hand. 50-mm-Hohlwellenhand bei reduziertem Handdurchmesser von nur 150,2 mm. Die Hohlachse 6 ist endlos drehbar und besticht durch eine reduzierte Grundachsbewegung mit extrem kurzen Taktzeiten bei höchster Bewegungspräzision. Speziell beim »Hinterlangen« oder beim extrem nahen Anfahren von Bauteilen.

Flexibel in jeder Lage. Höchste Performance am Boden, an der Wand, an der Decke oder in jedem anderen Winkel. KR CYBERTECH arc nano-Roboter sind für jede Einbaulage geeignet. Bereits in der Grundausstattung – ohne zusätzliche Extras.



KR CYBERTECH arc nano KR 8 R1420 arc HW

Reichweite max.	1.421 mm
Nenn-Traglast	8 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	18 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Hohlwelle im Handflansch	∅ 50 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	-
Aufstellfläche Roboter	333,5 mm x 307 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	165 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich

Achse	Bewegungsbereich	Geschwindigkeit bei 8 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -170°	220°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	178°/s
Achse 3 (A3)	+180° / -120°	270°/s
Achse 4 (A4)	+ / -165°	430°/s
Achse 5 (A5)	+140° / -115°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +45°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 54
Schutzart Hollow-Wrist-Hand	IP 54

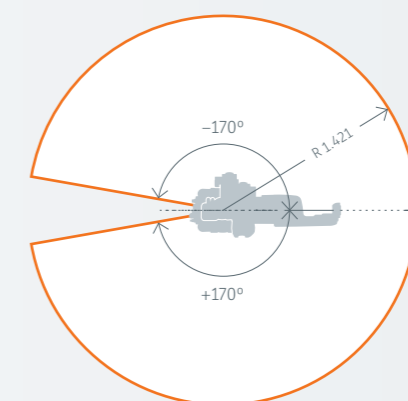
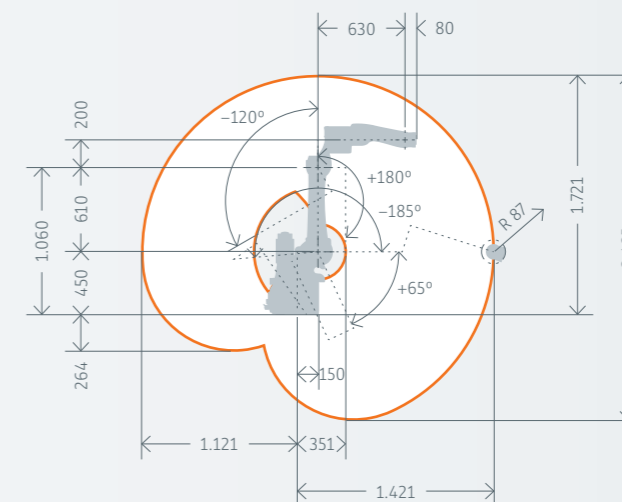
Steuerung	KR C4 compact, KR C4 smallsize-2
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 8 R1420 arc HW

Volumen

10,68 m³



KR CYBERTECH arc

KR 8 R2100-2 arc HW

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH arc-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH arc-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH arc zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH arc in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Speziell der KR 8 R2100-2 arc HW verfügt mit seiner Kombination aus 8 kg Traglast und 2.100 mm Reichweite über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH arc	KR 8 R2100-2 arc HW
Reichweite max.	2.101 mm
Nenn-Traglast	8 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	18 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	255 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 8 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+175° / -138°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -165°	430°/s
Achse 5 (A5)	+140° / -115°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Hollow-Wrist-Hand	IP 54

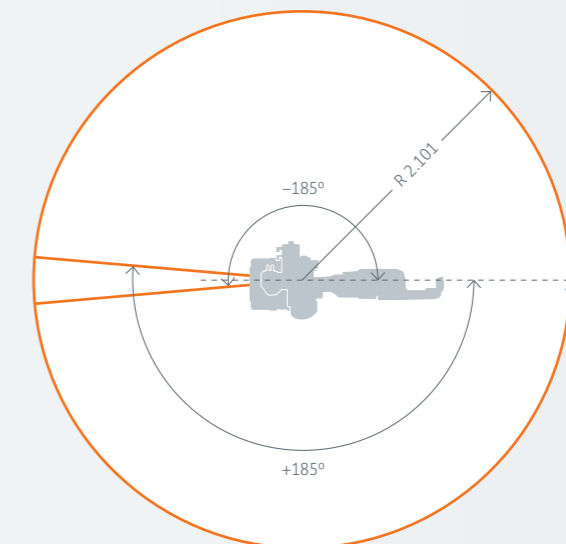
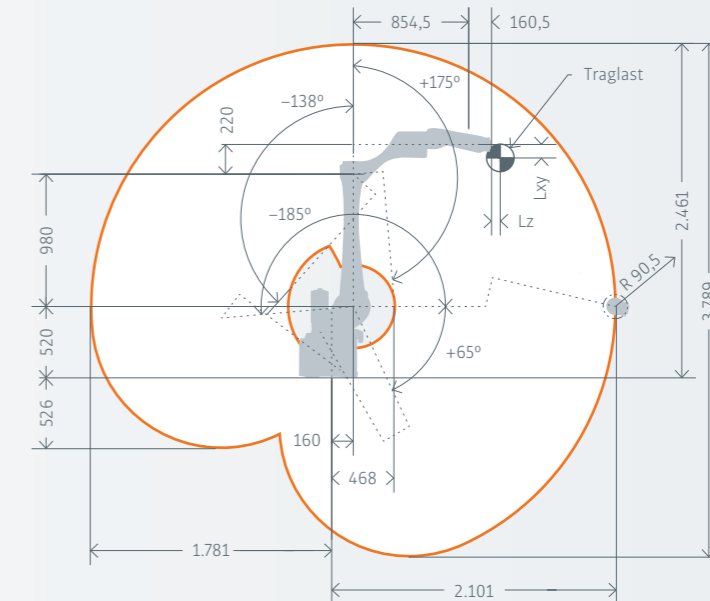
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 8 R2100-2 arc HW

Volumen

36,58 m³



KR CYBERTECH

KR 8 R2010-2

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Die Roboter der KR CYBERTECH-Serie verfügen über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH	KR 8 R2010-2
Reichweite max.	2.010 mm
Nenn-Traglast	8 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	18 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	270 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 8 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+172° / -142°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 65

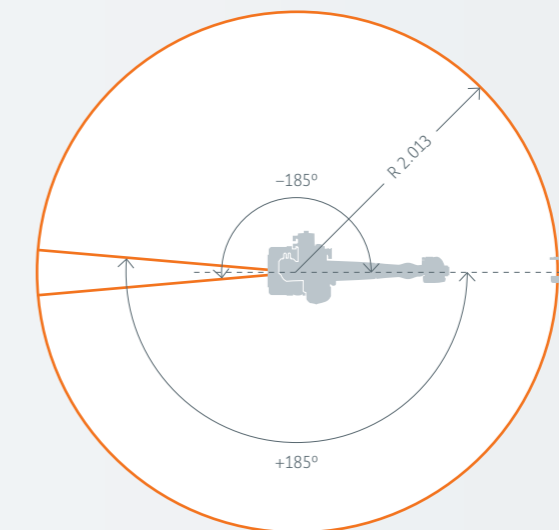
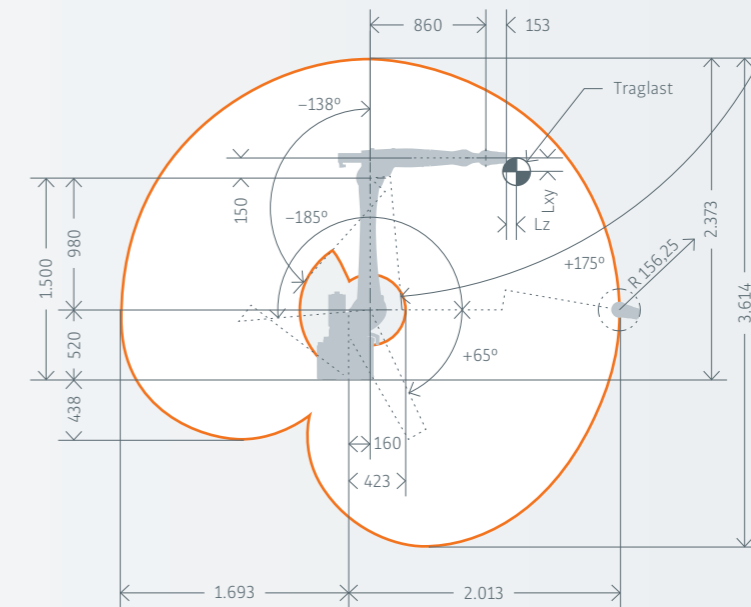
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 8 R2010-2

Volumen

32,50 m³



KR CYBERTECH

KR 12 R1810-2

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Die Roboter der KR CYBERTECH-Serie verfügen über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH	KR 12 R1810-2
Reichweite max.	1.810 mm
Nenn-Traglast	12 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	22 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	264 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 12 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+172° / -142°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 65

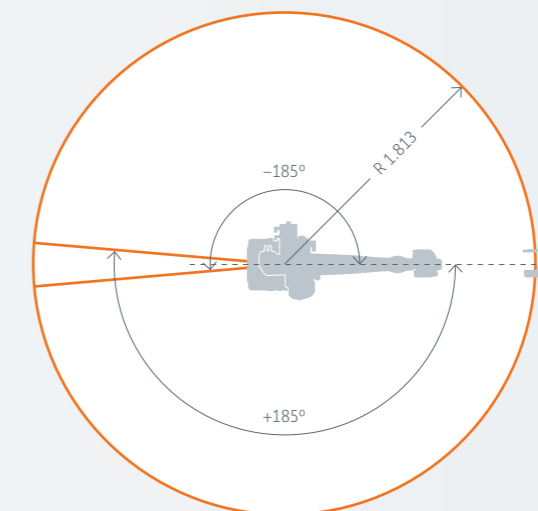
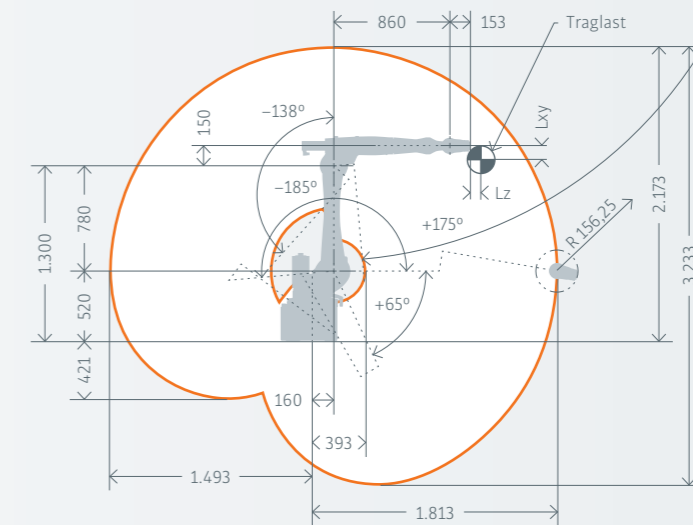
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 12 R1810-2

Volumen

23,30 m³



KR CYBERTECH

KR 16 R2010-2

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Die Roboter der KR CYBERTECH-Serie verfügen über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH	KR 16 R2010-2
Reichweite max.	2.010 mm
Nenn-Traglast	16 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	26 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	270 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 16 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+172° / -142°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 65

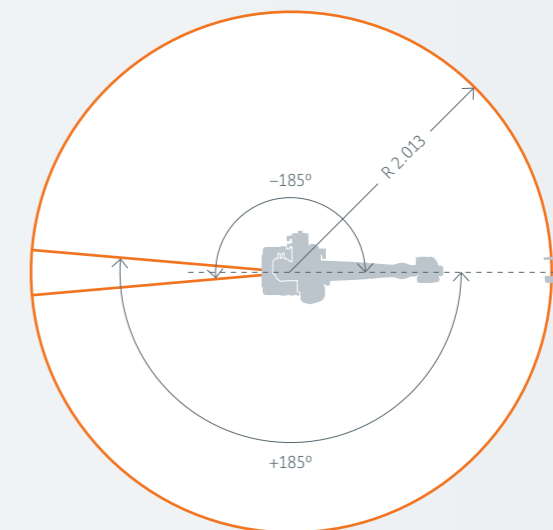
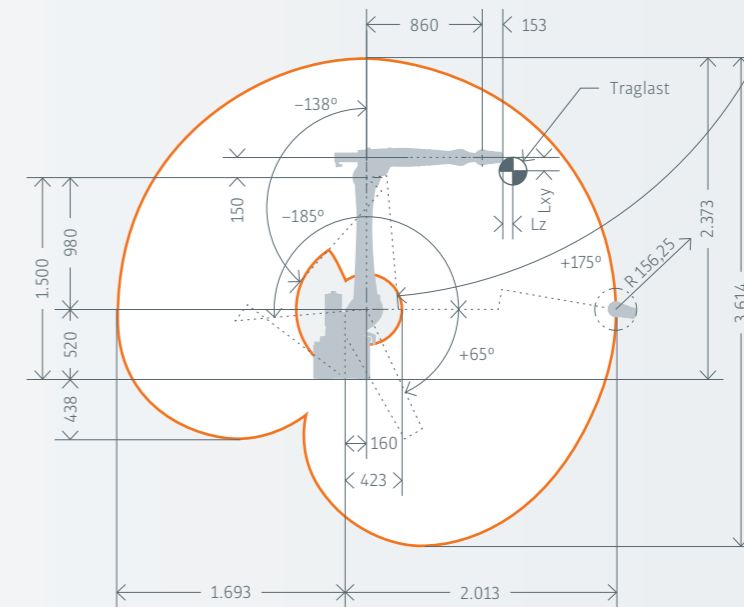
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 16 R2010-2

Volumen

32,50 m³



KR CYBERTECH

KR 16 R1610-2

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Die Roboter der KR CYBERTECH-Serie verfügen über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH	KR 16 R1610-2
Reichweite max.	1.610 mm
Nenn-Traglast	16 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	26 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	263 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 16 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+172° / -142°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 65

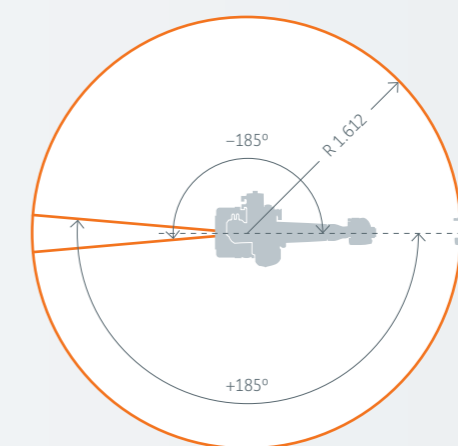
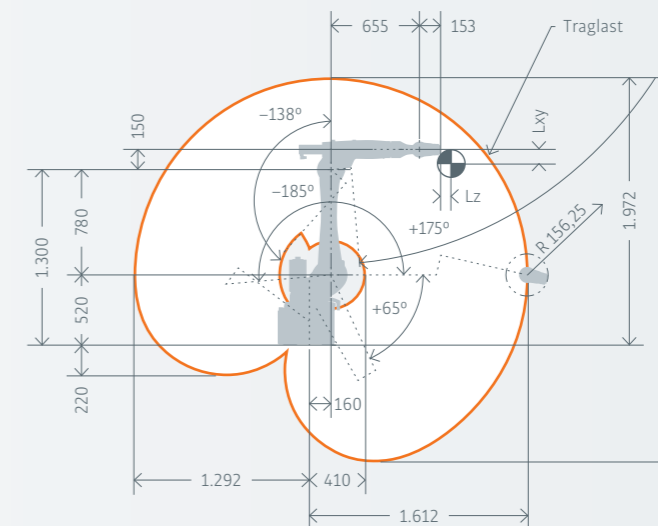
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 16 R1610-2

Volumen

16,25 m³



KR CYBERTECH

KR 20 R1810-2

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Die Roboter der KR CYBERTECH-Serie verfügen über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH	KR 20 R1810-2
Reichweite max.	1.810 mm
Nenn-Traglast	20 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	30 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	264 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 20 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+172° / -142°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 65

Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD



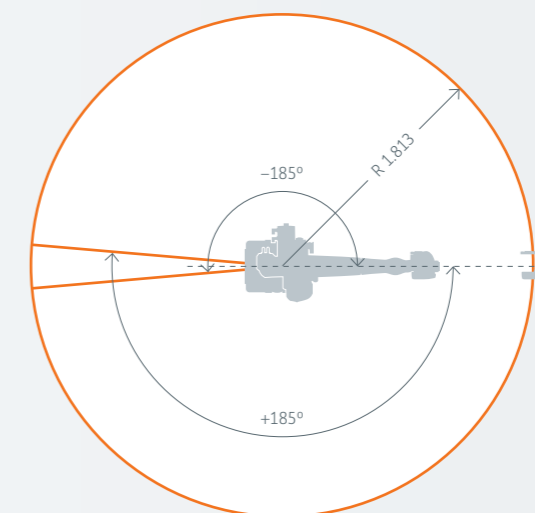
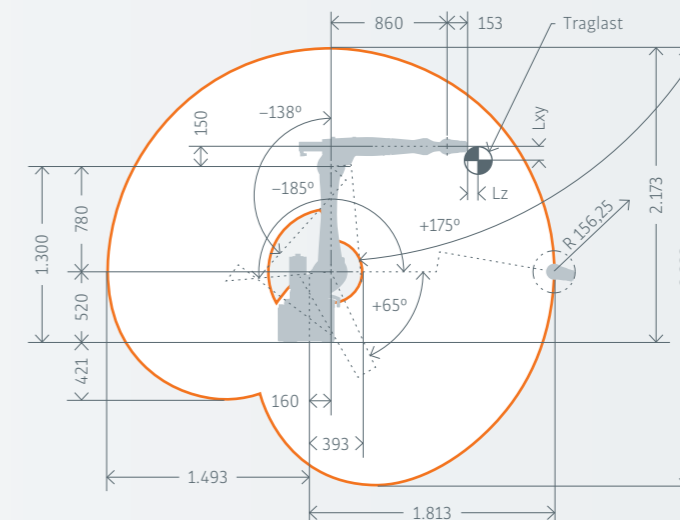
reddot award 2017
winner

Arbeitsraum

KR 20 R1810-2

Volumen

23,30 m³



KR CYBERTECH

KR 22 R1610-2

Zuverlässiges Handling. KR CYBERTECH-Roboter sind die ultimativ produktive Lösung für die Handhabung von Bauteilen, für das automatisierte Montieren und Palettieren sowie das Ausführen von Schutzgasschweißprozessen.

Hochgenaues Bahnfahren. Aufgrund neuer Reglerstrukturen fahren alle KR CYBERTECH-Roboter extrem bahngenau und schnell. Ein Blick auf ihre Beschleunigungswerte und ihre neue, störkonturarme Ergonomie verrät ihr Talent für Automation auf höchstem Niveau.

Präzises Bearbeiten. Zur Produktpalette des KR CYBERTECH zählen leistungsstarke Roboter für das punktgenaue Bearbeiten von Werkstücken. Damit wird die Präzision des KR CYBERTECH in vielen weiteren Bereichen der Fertigung nutzbar.

Größeres Arbeitsraumvolumen. Die Roboter der KR CYBERTECH-Serie verfügen über einen immens großen rückwärtigen Arbeitsraum. Eine Deckenmontage sorgt für hohe Reichweite und Erreichbarkeit und eröffnet zusätzliche Bodenfläche für weitere Peripherie.



KR CYBERTECH	KR 22 R1610-2
Reichweite max.	1.610 mm
Nenn-Traglast	22 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	32 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	263 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich		Geschwindigkeit bei 22 kg Nenn-Traglast
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+175° / -138°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5°C bis +55°C
---------------------	----------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 65

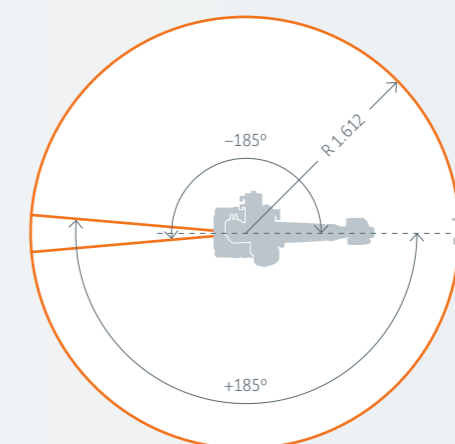
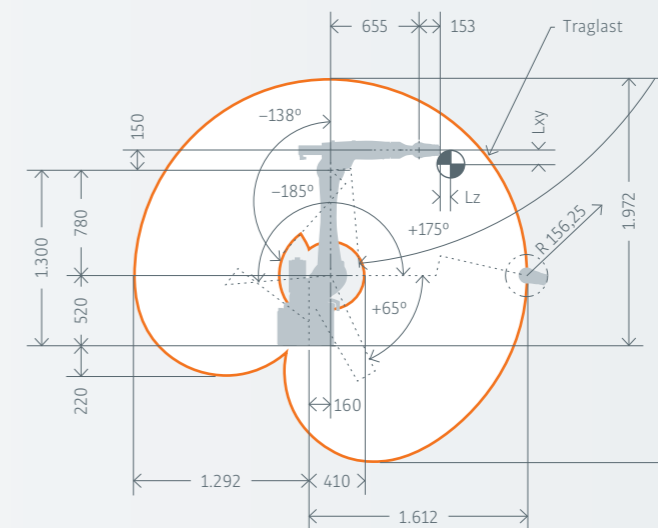
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Arbeitsraum

KR 22 R1610-2

Volumen

16,25 m³



KR CYBERTECH

KR 20 R1810-1

Für jede Aufgabe die passende Ausführung. Dieser Roboter lässt sich optimal in unterschiedlichste Betriebsbedingungen integrieren. Der KR CYBERTECH KR 20 R1810-1 ist in folgenden Varianten erhältlich: als Reinraumvariante, für lebensmitteltaugliche Schmierstoffe oder auch in der Gießereiausführung.



KR CYBERTECH	KR 20 R1810-1 F	KR 20 R1810-1 HO	KR 20 R1810-1 CR
Reichweite max.	1.810 mm	1.810 mm	1.810 mm
Nenn-Traglast	20 kg	20 kg	20 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -	10 kg / - / -	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	30 kg	30 kg	30 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm	±0,04 mm	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6	6	6
Einbaulage	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel	Boden, Decke, Wand, Winkel
Ausführung	F	HO	CR
Aufstellfläche Roboter	430,5 mm x 370 mm	430,5 mm x 370 mm	430,5 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	264 kg	264 kg	264 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich	Geschwindigkeit bei 20 kg Nenn-Traglast		Geschwindigkeit bei 20 kg Nenn-Traglast		Geschwindigkeit bei 20 kg Nenn-Traglast	
Achse 1 (A1)	+ / -185°	200°/s	+ / -185°	200°/s	+ / -185°	200°/s
Achse 2 (A2)	+65° / -185°	175°/s	+65° / -185°	175°/s	+65° / -185°	175°/s
Achse 3 (A3)	+175° / -138°	190°/s	+175° / -138°	190°/s	+172° / -142°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s	+ / -350°	430°/s	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s	+ / -130°	430°/s	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s	+ / -350°	630°/s	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5 °C bis +55 °C	+5 °C bis +55 °C	+5 °C bis +55 °C
---------------------	------------------	------------------	------------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65	IP 65	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 67	IP 67	IP 67

Steuerung	KR C4	KR C4	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD	KUKA smartPAD	KUKA smartPAD

KR CYBERTECH

KR 20 R2010 KS-F

Prozesssicher. Ökonomisch. Robust. Auch in den anspruchsvollen Arbeitsumgebungen der Gießerei- und Schmiedeindustrie bieten unsere Roboter konstant hohe Leistung. Die robuste Konstruktion überzeugt mit konsequentem Leichtbau, kompakten Abmessungen sowie einer hohen Traglast – und ist durch eine große Reichweite nach unten optimal auf Arbeiten von oben herab ausgelegt.



KR CYBERTECH	KR 20 R2010 KS-F
Reichweite max.	2.010 mm
Nenn-Traglast	20 kg
Nenn-Zusatzlast Arm / Schwinge / Karussell	10 kg / - / -
Nenn-Gesamtlast	30 kg
Positionswiederholgenauigkeit	±0,04 mm
Anzahl der Achsen	6
Einbaulage	Boden
Ausführung	F
Aufstellfläche Roboter	440 mm x 370 mm
Gewicht (ohne Steuerung), ca.	242 kg

Achsdaten / Bewegungsbereich	Geschwindigkeit bei 20 kg Nenn-Traglast	
Achse 1 (A1)	+ / -125°	200°/s
Achse 2 (A2)	+90° / -120°	175°/s
Achse 3 (A3)	+172° / -138°	190°/s
Achse 4 (A4)	+ / -350°	430°/s
Achse 5 (A5)	+ / -130°	430°/s
Achse 6 (A6)	+ / -350°	630°/s

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5 °C bis +55 °C
---------------------	------------------

Schutzart

Schutzart Roboter	IP 65
Schutzart Zentralhand	IP 67

Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

- CR** Reinraumgeeignet
- F** Gießereiausführung
- HO** Lebensmitteltaugliche Schmierstoffe

KL 250-3

Produkte in der Übersicht

Lineareinheit	KL 250-3
Ausgelegt für Roboter der Klasse	niedrige Traglasten
Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD



Flexibel. Lange Verfahrswege erweitern den Arbeitsraum um ein Vielfaches der Roboterreichweite.

Vielseitig. Boden- und Deckenvarianten sowie eine vor Schmutz schützende Abdeckung für Aufgaben in rauen Umgebungen stehen zur Verfügung.

Positionsgenau. Bis zu vier Roboter können auf einer Linearachse betrieben werden. Dabei ermöglichen mehrere Roboterpositionen auf der Linearachse eine optimale Ausrichtung auf bestehende Anforderungen und Arbeitsräume.

Produktiv. Die Bewegung von Werkstücken / Werkzeugen durch zusätzliche Laufwagen mit oder ohne eigenen Antrieb (Tenderwagen) trägt zur Taktzeitverkürzung bei.

Speziell für niedrige Traglasten. Diese Lineareinheit ist für Roboter mit einer Traglast von 5 kg bis 16 kg geeignet.



Lineareinheit	KL 250-3
Anzahl Verfahrwagen max.	4
Nenn-Traglast	300 kg
Geschwindigkeit bei Nenn-Traglast	1,47 m/s
Positionswiederholgenauigkeit	<±0,02 mm
Anzahl der Achsen	1
Ausführung	 cv
Einbaulage	Boden, Decke
Masse Fahrwagen	95 kg
Masse Träger pro Meter	175 kg
Nennhub min.	1.100 mm
Nennhub max.	30.100 mm
Nennhubstufung max.	500 mm
Kraftübertragung	Zahnstange

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+10 °C bis +55 °C
---------------------	-------------------

Steuerung	KR C4
Bedienhandgerät	KUKA smartPAD

Ein unschlagbares Team KUKA Systemkomponenten



Im Zusammenspiel schneller

Egal, für welchen Roboter Sie sich entscheiden – KUKA bietet Ihnen die passenden Systembausteine. KUKA Roboter vereinen die essenziellen Eigenschaften zukunftsorientierter Robotertechnologie. Hohe Lasten meistern, extreme Reichweiten und Präzision beherrschen. So einfach, zuverlässig und flexibel wie noch nie. Dank einer hervorragenden Verfügbarkeit von fast 100 % machen KUKA Roboter Ihre Automationsprozesse kalkulierbarer denn je – mit jedem Tag und schon bei der Investition.



Im Zusammenspiel sicherer

KR C4 – das Steuerungssystem der Zukunft. Leistungsfähiger, sicherer und flexibler. Denn das Multitalent steuert nicht nur KUKA Roboter. Mit seiner offenen Architektur managt es alle Mechaniken und sogar komplette Anlagen. So schafft die KR C4 ein sicheres Fundament für Ihre Automation von morgen. Das senkt Ihre Kosten in der Automation für Integration, Wartung und Pflege deutlich. Gleichzeitig erhöht sich die Effizienz und Flexibilität der Systeme nachhaltig. Mit der KR C4 sichern Sie sich die notwendige Offenheit für Anforderungen, die die Märkte von morgen mit sich bringen.



Im Zusammenspiel einfacher

Die einfachste Art, Roboter zu bedienen. Touch-Display. Grafische Unterstützung. Flexible Interaktion. Das KUKA smartPAD ermöglicht über ein großes Touch-Display die Bedienung der Roboter sowie kompletter Anlagen, die auf dem Bildschirm dargestellt werden können. Dem User werden immer nur die Bedienelemente angezeigt, die er im jeweiligen Moment auch braucht. Die Aufmerksamkeit wird stets aufs Wesentliche gelenkt, damit Benutzer intuitiver, einfacher und somit schneller und effizienter arbeiten können.



Im Zusammenspiel vielseitiger

Für jede Aufgabe eine optimal vorbereitete, effiziente Softwarelösung. KUKA Funktions- und Technologiepakete hauchen den KUKA Robotern Leben ein. Sie verleihen ihnen die Fähigkeit, ganz bestimmte, branchenspezifische Funktionen innerhalb einer Automatisierungslösung zu übernehmen. Kleben, bewegen, bearbeiten, messen, handhaben oder synchronisiert mit anderen Robotern oder mit Menschen zusammenarbeiten: KUKA Funktions- und Technologiepakete machen Automatisierung einfach.

99,995 % Verfügbarkeit

Robust und wartungsarm
arbeitet dieses unschlagbare Team
pausenlos an Ihrem Erfolg.

KR C4

Das Steuerungssystem der Zukunft

Leistungsfähiger, sicherer, flexibler und intelligenter. Die KR C4 wurde geschaffen für die Automation von heute und morgen. Ihr entscheidendes Plus: Dank ihrer offenen Architektur ist sie ein Meister der einfachen Integration. Sie beherrscht unterschiedlichste Programmiersprachen und ist vorzüglich auf die KUKA Robotermechaniken abgestimmt. Dabei kann sie verschiedenste Aufgaben übernehmen, für Roboter aller Traglastklassen eingesetzt werden und komplette Anlagen steuern. Mit der KR C4 verfügen alle integrierten Steuerungen von SafetyControl, RobotControl, MotionControl und LogicControl über eine gemeinsame Datenbasis und Infrastruktur, die sie intelligent nutzen und teilen. Für höchste Leistung, Skalierbarkeit und Flexibilität. Heute und in Zukunft.

±0,002 Sek. I/O-Reaktionszeit

Universell einsetzbar

Traglastunabhängig

Alleskönner



Energieeffizient

Kommunikationstalent

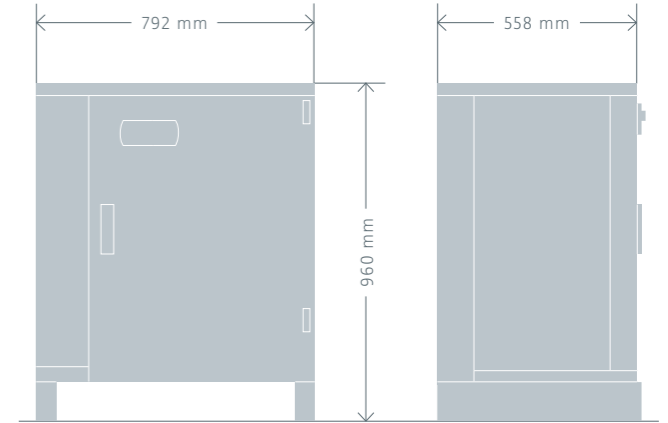
Robust



Erhöhte Systemverfügbarkeit durch konsequente Reduktion von Hardware, Kabeln und Steckern



Das passive Wärmetausch-System mit getrennter Luftzirkulation im Innen- und Außenbereich der Steuerung ermöglicht den wartungsarmen Betrieb selbst in staubiger Umgebung. Komplett ohne Filtermatten.



Alleskönner. Safety-, Robot-, Logic- und MotionControl – die KR C4 vereint alles in einer Steuerung. Und Sie steuern damit mühelos die gesamte Anlage.

Universell einsetzbar. Dank offener Architektur steuert die KR C4 neben KUKA Robotern Zusatzachsen – für höchste Flexibilität, Skalierbarkeit, Leistung und Offenheit auf kleinstem Raum.

Traglastunabhängig. Die KR C4 ist die einheitliche Steuerung für alle Traglasten und für alle KUKA Roboter von niedriger bis hoher Traglast.

Kommunikationstalent. Neben der eigenen Robotersprache KRL versteht die KR C4 auch die Sprache der CNC-Bearbeitungswelt (G-Code) sowie die Sprache der SPS-Steuerungen und kann so beispielsweise mit Ihrer Siemens®- oder Rockwell®-Steuerung direkt kommunizieren.

Robust. Die konsequente Auswahl langlebiger Bauteile sowie die durchdachte Schrankkonzeption stellen ein langes und zuverlässiges Arbeiten auch unter höchster Beanspruchung sicher.

±0,002 Sek. I/O-Reaktionszeit. Sicherer Datenaustausch im Millisekundenbereich als Basis für neue Sicherheitskonzepte in der Zusammenarbeit von Mensch und Maschine.

Energieeffizient. Mit dem neuen Energie-Management kann der Energieverbrauch der Steuerung im Stand-by um bis zu 95 %¹ reduziert werden. Das verbesserte Kühlkonzept in Kombination mit einem temperaturgeregelten Lüfter minimiert die Verlustleistung der Steuerung zusätzlich, bei gleichzeitig geräuschem Betrieb.

Steuerung KR C4

Abmessungen (H x B x T)	960 mm x 792 mm x 558 mm
Prozessor	MultiCore-Technologie
Festplatte	SSD
Schnittstelle	USB3.0, GbE, DVI-D, DisplayPort
Anzahl der Achsen (max.)	9
Schutzart	IP 54
Gewicht	150 kg

Netzanschluss

Netzfrequenz	49 Hz bis 61 Hz
Nennanschlussspannung	AC 3 x 208 V bis 3 x 575 V
Trafoleistungen	AC 3 x 380 V / 400 V / 440 V / 480 V
Zulässige Toleranz der Nennspannung	-10 % bis +10 %
Absicherung netzseitig	min. 3 x 25A träge, max. 3 x 32A träge

Betriebsbedingungen

Umgebungstemperatur	+5 °C bis +45 °C
Umgebungstemperatur mit Kühlgerät	optional bis +50 °C

¹ Bei Stand-by-Modi und Eco-Modus

KUKA smartPAD – next generation

The operation of robots reinvented

Touch-Display. Grafische Unterstützung. Flexible Interaktion. Je differenzierter die Fähigkeiten der Roboter werden, umso wichtiger sind intuitive Benutzeroberflächen bei der Bedienung. Das KUKA smartPAD wurde entwickelt, um selbst komplexe Aufgaben auf einfache Art zu meistern. Es ist universell bei allen Traglastklassen einsetzbar und wegen seines großen Touch-Displays sowie seines ergonomisch gestalteten Designs leicht zu handhaben. Intelligente, interaktive Dialoge stellen dem Anwender jederzeit die aktuell benötigten Bedienelemente zur Verfügung. Das macht die Arbeit schneller, effizienter und rundum smarter.

_Hardware state of the art

_Brillantes, kapazitives Touch-Display



_Integrierte Protektoren

_Bequemes, entspanntes Handling

_Für Links- und Rechtshänderbedienung

_Ergonomische 6-D-Maus



Einfache, intuitive Bedienung über Touch-Display



Ergonomische 6-D-Maus



Zwei leicht zugängliche USB-Anschlüsse

Integrierte Protektoren bieten bei einem Sturz maximal möglichen Schutz. Das kratzfestes Display sowie die Schutzklasse IP 54 erlauben den Einsatz im rauen industriellen Umfeld.

Bequemes, entspanntes Handling. Das neue KUKA smartPAD begeistert mit seiner angenehmen Handhabung. Halteschlaufen und Haltegriffe, die beidhändig genutzt werden können, erleichtern die Bedienung um ein Vielfaches. Optional ermöglicht ein Schultergurt ein ermüdungsfreies Arbeiten – vor allem während zeitintensiver Projekte.

Hardware state of the art. Dank neuester Hardware überzeugt das KUKA smartPAD mit starker Performance. Zwei leicht zugängliche USB-Anschlüsse ermöglichen ein direktes Speichern und Einlesen von Anwenderprogrammen sowie den Anschluss von weiteren unterstützten USB-Geräten.

Einfaches Roboterverfahren mit der ergonomischen 6-D-Maus. Sie bietet ein intuitives Verfahren sowie Umorientieren des Roboters in drei oder sechs Freiheitsgraden.

Zielsichere Bedienung durch brillantes, kapazitives Touch-Display. Die Eingaben erfolgen schnell und einfach über den 8,4 Zoll großen Bildschirm.

Elemente für ergonomische Links- und Rechtshänderbedienung sowie eine Serviceklappe zum einfachen Kabeltausch komplettieren die Benutzerfreundlichkeit des KUKA smartPADs.

Bedienhandgerät KUKA smartPAD

Display	kratzfestes, industrietaugliches Touch-Display
Displaygröße	8,4"
Abmessungen (H x B x T)	292 mm x 247 mm x 63 mm
Gewicht	1.100 g



reddot award 2018 winner

KUKA Funktions- und Technologiepakete für die KR C4

KUKA Funktions- und Technologiepakete helfen Ihnen, spezifische Automationsaufgaben effizient zu lösen – und das mit geringem Programmieraufwand. Denn das Portfolio an verfügbaren KUKA Softwarelösungen deckt beinahe alle gängigen Anwendungsbereiche ab. Auf Basis dieser Pakete realisieren unsere KUKA Systempartner maßgeschneiderte Lösungen für jede Kundenanforderung.



KUKA Funktions- und Technologiepakete

KUKA.WorkVisual	Engineering-Umgebung für alle KUKA Roboter zur Systemkonfiguration, Programmierung, Datensicherung, Diagnose und mehr.
KUKA.Load	Unterstützt die Lastauslegung an einem KUKA Roboter bzw. die Auswahl eines geeigneten Roboters zu einer gegebenen Last.
KUKA.UserTech	Schnelles Programmieren von Bewegungs- und Programmabläufen durch frei definierbare Bedientasten und Eingabemasken sowie Parameterlisten.
KUKA.ExpertTech	Beschleunigtes, vereinfachtes Programmieren auch für Nicht-Experten im KRL-Code über menügestützte Kommandoauswahl.
KUKA.HMI Zenon	Erstellen von kunden- und applikationsspezifischen Visualisierungs- und Bedienoberflächen ohne Programmierkenntnisse. Darstellung und Bedienung auf dem Touch-Display und den Tasten des KUKA smartPADs.
KUKA.RemoteView	Erlaubt den Fernzugriff auf den Roboter über eine gesicherte Internetverbindung und bietet somit die Möglichkeit einer Ferndiagnose oder Inbetriebnahme-Unterstützung.
KUKA.VirtualRemotePendant	Erlaubt es, über EtherNet-Kommunikation die Bedienoberfläche des KUKA smartPADs auf einem externen Rechner auszuführen und den Roboter zu bedienen.
KUKA.RobotSensorInterface	Unterstützt in komfortabler Weise die flexible Anbindung von Sensorik an die KR C4. Auch können mehrere Kanäle mit harten Echtzeitanforderungen eingebunden werden.
KUKA.VisionTech	„OnBoard“-Vision-System inklusive Bildverarbeitung, Kamera bzw. Sensorik. Umfangreiche Konfigurationsmöglichkeiten erlauben einen flexiblen Einsatz des Roboters in einer unstrukturierten Umgebung.
KUKA.ConveyorTech	Organisiert die Zusammenarbeit von Roboter und Förderband. Erlaubt effizientes, dynamisches Teilehandling auch für komplexe Anwendungen.
KUKA.ForceTorqueControl	Berücksichtigt bei der Bearbeitung am Werkstück auftretende Prozesskräfte und Momente und regelt diese entsprechend den Vorgaben im Programmablauf aus. In Applikationen wie Schleifen, Polieren, Biegen oder auch in der Montage ist dieses Technologiepaket ein unentbehrlicher Helfer.
KUKA.SafeOperation	Flexible Herstellung der Arbeitssicherheit zwischen Mensch und Maschine. Definieren sicherer Arbeitsräume, Geschwindigkeiten, Hüllen um Roboterwerkzeuge und Zusammenarbeit mit Bediener.
KUKA.SafeRangeMonitoring	Einsteigerwerkzeug zur Limitierung und Überwachung des Sicherheits- und Arbeitsbereiches des Roboters. Die Überwachung und Begrenzung auf statisch definierte Achsbereiche schafft für viele Applikationen eine hinlänglich ausreichende Arbeitssicherheit.

KUKA Funktions- und Technologiepakete

KUKA.Gripper & SpotTech	Programmieren von Greifwerkzeugen und Schweißzangen über einfach handhabbare Inline-Formulare für viele Industrieenanwendungsgebiete.
KUKA.ArcTech	Für schnelle Inbetriebnahme und einfaches Programmieren von Schutzgasapplikationen. Das Gesamtportfolio an Optionspaketen in Verbindung mit Sensorik und Ablaufsteuerung ermöglicht Schutzgasschweißen auf höchstem Niveau.
KUKA.LaserTech	Modulare, zeitsparende, einfach zu bedienende Programmierunterstützung für das Laserschneiden und -schweißen. Beide Applikationen können mit demselben Roboter ausgeführt werden – für höchste Flexibilität bei einmaliger Fixierung des Bauteils.
KUKA.ServoGun	Ermöglicht den Betrieb von elektromotorischen Punktschweißzangen mit der KUKA Robotersteuerung. Verschiedene, zusätzliche Softwareoptionen ermöglichen z. B. den Ersatz des mechanischen Zangenausgleichs und weiterer Funktionen.
KUKA.GlueTech	Bietet eine komfortable Programmierung von Auftragsapplikationen, wie z. B. Kleben, Nahtabdichten, Aufbringen von Stütznähten unter Verwendung von Inline-Formularen auf der KUKA Robotersteuerung.
KUKA.RoboTeam	Koordiniert und ermöglicht das hochpräzise Zusammenspiel mehrerer Roboter zur Bewältigung einer gemeinsamen Last oder zum gemeinsamen Arbeiten an einem bewegten Werkstück.
KUKA.EtherNet KRL	Bietet die Möglichkeit, über die EtherNet-Schnittstelle Daten mit externen Rechnern auszutauschen. Der Roboter kann hierbei sowohl als Client als auch als Server dienen.
KUKA.OPC-Server	Basis-Technologie für standardisierten Datenaustausch zwischen Roboter und externen Steuerungen für nicht echtzeitgebundene Informationsströme. Ideal zum Anbinden von externen Visualisierungs- und MES-Systemen.
KUKA.PLC Multiprog	Programmierungsumgebung einer sehr schnellen Soft-SPS nach dem Standard IEC 61131. Erweiterung der Funktionalität der KR C4 und nahezu unbegrenzte Offenheit in der Programmierung von Automatisierungszellen und Applikationen.
KUKA.PLC ProConOS	Laufzeitsystem der Soft-SPS KUKA.PLC Multiprog. Mit KUKA.Multiprog erstellte SPS-Programme werden in der KR C4 direkt ausgeführt, mit vollem Zugriff auf das gesamte IO-System des Roboters. Lesen und Verarbeiten von Variablen, wie Achspositionen und Geschwindigkeit, über Funktionsbausteine.
KUKA.PLC mxA	Erlaubt direktes Kommandieren und Positionieren des Roboters durch externe Steuerungen (Siemens®, Rockwell® u. a.). Der Anwender benötigt somit keine Kenntnisse der Roboterprogrammierung über die KUKA eigene Robotersprache KRL.
KUKA.CNC	Vollwertige, softwarebasierte CNC-Implementierung zur Ausführung des Werkzeug-Maschinencodes (G-Code) direkt auf der Robotersteuerung. Der Roboter wird somit im Rahmen seiner Genauigkeit und Steifheit zu einem Bearbeitungszentrum für bahngestützte Prozesse.
KUKA.Sim	Mit den Simulationsprogrammen von KUKA.Sim können Roboterzellen originalgetreu geplant werden.