

Description des articles proposés

Pos.	Illustration de produit	Désignation	N° de matériel	Quantité
		Config: KR 10 R1100-2_Pack 01		1
10		Petits robots		
20		KR 10 R1100-2	290003	1
		Les points forts du robot industriel KR 10 R1100-2 de la famille de produits KR AGILUS de cette catégorie sont sa grande flexibilité et portée combinées avec une capacité de charge optimale. Charge maximum: 11,1 kg Portée maximum: 1101 mm Nombre d'axes: 6 Répétabilité de position (ISO 9283): $\pm 0,02$ mm Degré de protection (IEC 60529): IP65 / IP67 Position de montage: Angle quelconque, Mur, Plafond, Sol Sous https://load.kuka.com, vérifiez si le robot répond à vos exigences en matière de portée et de charge utile.		
30		RAL9016 blanc signalisation II	310621	1
		L'ensemble mécanique est livré en couleur RAL9016 blanc signalisation II. La couleur de l'embase varie en fonction du modèle de robot (exception : KR 3 AGILUS et KR AGILUS-2, livraison avec embase grise).		
40		Jeu de câbles INT 083ST1100 AIR CTR GIG*	291147	1
		Alimentation en énergie interne : 1 x air posé sur les soupapes citées en bas 1 x Vacuum 1 x bus (Gbit) 1 x E/S (4x entrée 2x sortie) Soupapes internes : 2 x distributeurs 5/3 voies intégrés dans le poignet du robot, pour la commande du préhenseur		
210		Controller Cabinet		
220		KR C5 micro	12400970	1
		Le contrôleur de robot KUKA KR C5 micro offre une solution de commande extrêmement peu encombrante et d'une grande densité d'intégration de fonctions pour les systèmes de petits robots. L'installation du logiciel s'effectue sur une mémoire de masse 60Gigaoctet. Les interfaces suivantes sont autorisées : Entrées / sorties numériques 24V EtherCAT Extension Bus KEB Bus de champ basés sur Ethernet (avec produits logiciels KUKA correspondants) Interface smartPAD Signaux sûrs pour la sécurité de la cellule Interfaces USB		
230		Modèle plan câblage standard (KUKA)/IEC	12400977	1
		Le contrôleur est fourni avec un plan de câblage avec symboles de plan de câblage selon le standard IEC.		
240		Tension nom. de connexion 230 V à 240 V	12400976	1
		La tension de raccordement secteur lors de l'exploitation du contrôleur est dans la plage de 230 à 240 volts. Si nécessaire, il est possible de passer à la plage de 200 à 220 volts avec WorkVisual.		

250	Servo Configuration micro 6 axes La configuration servo permet l'exploitation de robots ayant jusqu'à 6 axes.	312417	1
260	Systemboard performance 4/4GB M.2 La carte mère « performance » met de grandes puissances de calcul à disposition pour le contrôleur de robot et la commande de sécurité, ainsi qu'un total de 8 interfaces Ethernet.	342410	1
270	Carte d'interface standard (IFB-STD) 16 signaux d'entrée et 16 signaux de sortie 24V en configuration NPN ou PNP peuvent être connectés au contrôleur de robot.	306598	1
280	KR C5 SSD externe 60 Go Avec la SSD externe, l'ensemble de l'installation de logiciel du contrôleur peut être sauvegardée sur une mémoire de masse accessible depuis l'extérieur.	281418	1
290	CONFIGURATION Parallel-Safety La liaison de signaux sûrs pour la commande de sécurité du robot est effectuée par le biais de signaux sûrs discrets 24V.	12400973	1
300	Câble de connexion d'appareil 3m CEE 7 Câble de connexion avec connecteur EU selon CEE 7 / VII et accouplement C15 selon EN 60320 pour l'espace européen.	328030	1
310	Bloc de batteries ASI 24 V Le bloc de batteries externe 24V garantit l'alimentation en tension du contrôleur en cas de panne subite de courant afin de bénéficier d'un arrêt contrôlé et sans perte de données.	337133	1
320	Câble 1m CON ASI Câble de liaison ASI 24V entre le contrôleur et le bloc de batteries ou entre deux contrôleurs Longueur: 1 m	334766	1
330	KSS 8.7 KSS 8.7 met toutes les fonctions nécessaires pour l'exploitation de systèmes de robots KUKA basés sur KR C5 à disposition. Uniquement disponible pour KR C5 / KR C5 micro en tant que « Functional Twin » du KSS 8.6 basé sur KR C4 Planification et configuration simples grâce à la séparation du système d'ingénierie et du système de durée de marche. Interface utilisateur en écran tactile KUKA.smarthMI avec guide convivial de l'utilisateur sur le KUKA.smartPAD-2 Programmation avec des formulaires en ligne pour une programmation rapide et sans défaut d'étapes de travail et de déplacement Gestion de déplacement pour une réponse temporelle optimisée dans le domaine de la manipulation E/S Amélioration de la planification de trajectoire grâce à de nouveaux blocs de déplacement Réalisation de toutes les fonctions de sécurité pour un API de sécurité intégré Fonctions de sécurité et communication de sécurité en technique discrète à deux canaux (XG11.1, XG11.2*, XG11.3, XG13) ou communication de sécurité directe vers l'API de sécurité avec des protocoles basés sur Ethernet (PROFIsafe, CIP Safety ou FSoE) La gestion des droits, des modes et des fonctions est accessible pour la configuration uniquement aux utilisateurs autorisés et formés en conséquence (à partir de KSS 8.5) Diagnostic avancé de toutes les entités de bus EtherCAT internes et externes (à partir de KSS 8.6) Prise en charge de jusqu'à trois axes chaînés pouvant être subordonnés à une cinématique de robot (cinématique Robroot) (à partir de KSS 8.6) * si disponible	381614	1
340	KUKA.EtherNet/IP™ M/S 5.1 Le Software-Stack KUKA.EtherNet/IP™ M/S 5.1 permet de communiquer avec le protocole Ethernet/IP sans composants matériels supplémentaires. L'adaptateur Ethernet/IP est l'interface vers l'API prioritaire avec un nombre maximum d'E/S de 2048. Le nombre d'E/S peut être configuré en conséquence. Des messages acycliques peuvent également être envoyés ou reçus. L'adaptateur CIP Safety met une liaison avec l'API de sécurité prioritaire à disposition. Cette interface permet de transmettre des signaux d'installation sûrs tels que l'arrêt d'urgence. De plus, les interfaces sûres des packages KUKA Safety (SafeOperation, SafeRangeMonitoring et SafeSingleBrake) sont commandées par l'interface. Le scanner est l'interface vers	337678	1

la périphérie subordonnée au robot avec un nombre maximum d'E/S de 2048. Le changement rapide d'outil est autorisé avec des temps de changement d'env. 500 ms.

510	Accessoires		
520	Fixation à l'embase de la machine (st.)	204468	1
	La Fixation à l'embase de la machine (st.) est appropriée pour le montage au sol et au plafond.		
530	Connecteurs en accomp. X41 M12A CP AN MA	319256	1
	Connecteurs enfichables pour les interfaces au robot X41 M12A CP AN MA.		
540	Connecteurs en accomp. Valve pneumatic	291186	1
	Le Connecteurs en accomp. Valve pneumatic sert à connecter l'interface client à l'îlot de valves intégré.		
550	Connecteurs en accomp. X94 M12X CP AN MA	316751	1
	Connecteurs enfichables pour les interfaces au robot X94 M12X CP AN MA.		
560	KUKA smartPAD-2 10m	291556	1
	Le smartPAD KUKA est un appareil de commande portatif câblé (longueur de câble 10m) apte à HotPlug. L'apprentissage Teach-in est possible de façon intuitive et efficace avec les 8 touches de déplacement ou avec la souris 6D ergonomique. Un grand écran tactile, les formulaires en ligne KUKA et les écrans contextuels rendent la programmation facile et rapide. Avec le smartPAD KUKA, vous commandez le robot ou l'ensemble de l'installation de façon intuitive et efficace.		
570	Support smartPAD KUKA flex. RAL7011	420056	1
	Le support en tôle d'acier peinte par poudrage revêtu de bandes en caoutchouc spongieux permet de garder le smartPAD KUKA dans un endroit sûr et protégé. L'étrier pour la réception du câble enroulé peut être décalé en hauteur.		
580	Clé USB de restauration KUKA 4.0	325090	1
	La Clé USB de restauration KUKA 4.0 est une clé USB 16 Go de démarrage pour une utilisation industrielle avec logiciel KUKA.Recovery 4.0 préconfiguré. Elle sert à la sauvegarde et à la restauration des données de l'ensemble du disque dur de contrôleurs de robots KUKA.		
	Remarque :		
	Cette version est uniquement compatible avec le contrôleur KR C4 ou KR C5.		
590	Connecteurs en accomp. X74 M12X CP ST MA	316749	1
	Connecteurs enfichables pour les interfaces au robot X74 M12X CP ST MA.		
600	Jeu de câbles 4m CON	335743	1
	Le jeu de câbles relie le robot KUKA avec le contrôleur KUKA.		
	Longueur : 4 m		
610	Câble 4m PE 1x4	214188	1
	Le Câble 4m PE 1x4 est nécessaire pour tous les robots KUKA en combinaison avec un contrôleur KR C4 KUKA compact ou KR C4 smallsize. Il est utilisé en supplément du câble moteur (MOT) et du câble de données (DAT). La conception du système de mise à la terre est de la responsabilité du constructeur de l'installation.		
	Longueur: 4 m		
620	app4Cell	107801079	1
	app4Cell permet de simplifier la mise en service, sécuriser la gestion des trajectoires et de l'environnement d'une cellule. Il vous aide à optimiser la consommation d'énergie et le temps de cycle de chaque trajectoire. Une licence par robot est nécessaire. Compatible KSS 8.6 et supérieur. app4Cell est un logiciel de la plateforme Konstellation		
810	Transport		
820	T+P KUKA Sub EU TR S	97003337	1
	Le forfait de transport est valable conformément aux Incoterms 2020.		



1010			
1020	Version de base EU/globale	12401033	1
Dans la version de base EU/globale, la porte de l'armoire ne peut pas être ouverte lorsque l'interrupteur principal est fermé. Ce faisant, la sécurité de l'utilisateur est garantie par la protection de terre.			