



Kinetic Systems

**ROBOTIQUE
COLLABORATIVE
MODULAIRE**



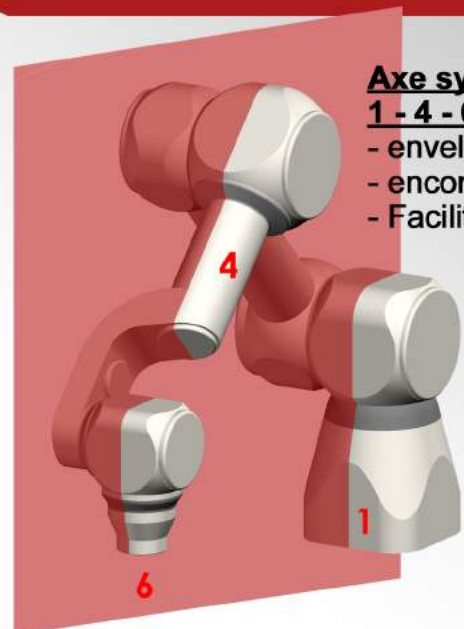
La FRENCH TECH



La FRENCH FAB

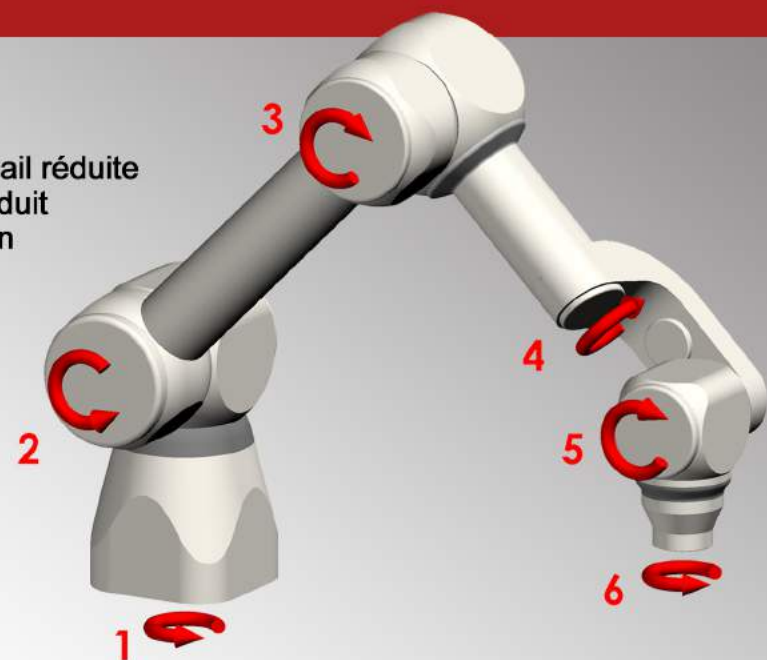


ROBOT POLAIRE KS

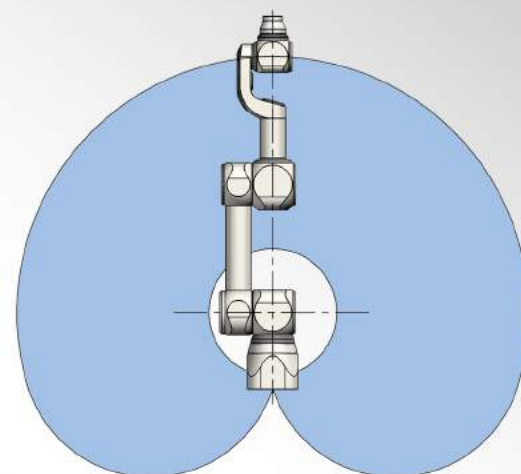
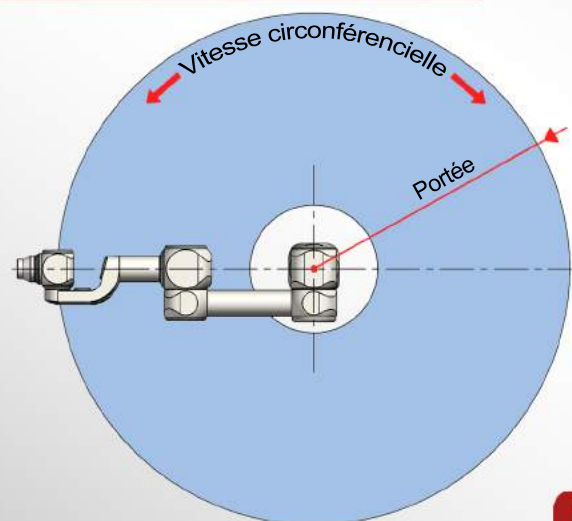


Axe symétrique 1 - 4 - 6 axes

- enveloppe de travail réduite
- encombrement réduit
- Facilité d'utilisation



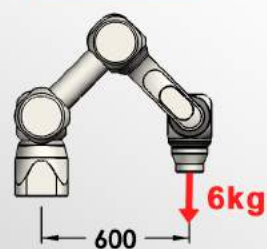
ENVELOPPE DE TRAVAIL



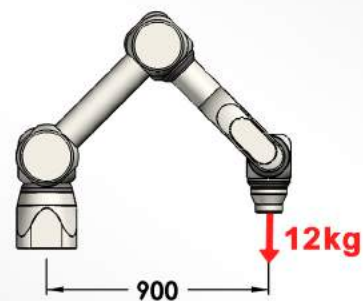
KS3-350



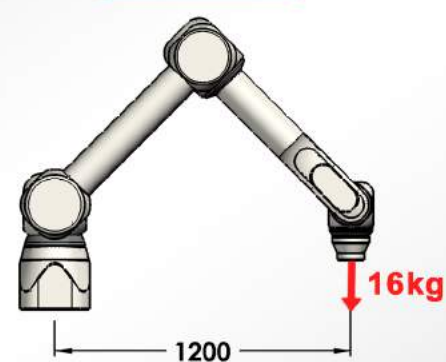
KS6-600



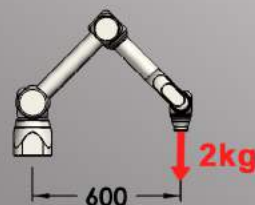
KS12-900



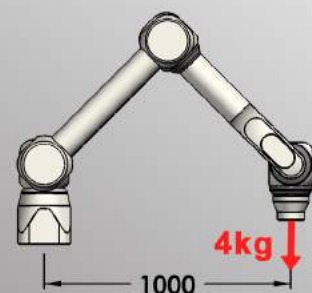
KS16-1200



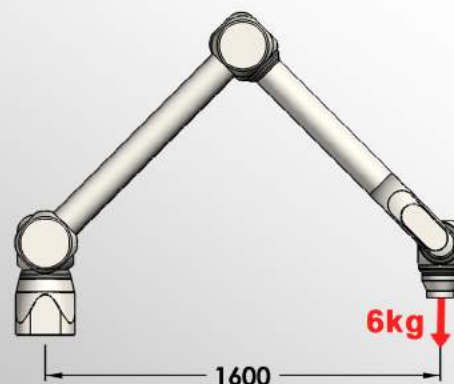
KS3-600



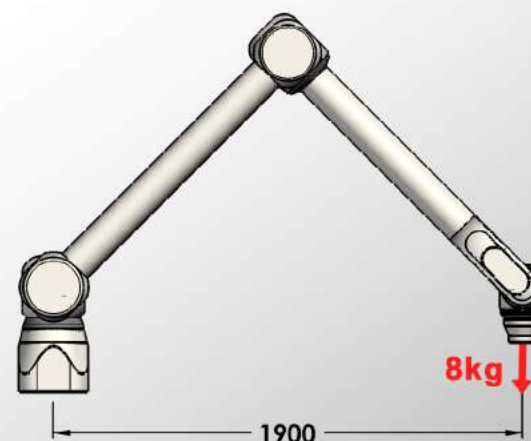
KS6-1000



KS12-1600



KS16-1900



CARACTÉRISTIQUES

Référence	KS3		KS6		KS12		KS16	
	KS3-350	KS3-600	KS6-600	KS6-1000	KS12-900	KS12-1600	KS16-1200	KS16-1900
Charge - Kg	3	2	6	4	12	6	16	8
Portée - mm (rayon entre 1 et 5)	350	600	600	1000	900	1600	1200	1900
Vitesse maxi - m/s circonférentielle	2,5	2	2,4	1,8	2,2	1,6	2	1,4
Répétabilité - mm	±0,05		±0,05		±0,05		±0,05	
Poids - Kg	14,8	17,3	23,2	26,2	32	35,7	39,5	43,8

AXES	VITESSE MAX				AMPLITUDE			
	KS3	KS6	KS12	KS16	KS3	KS6	KS12	KS16
Axe 1 - base	360°/s	250°/s	180°/s	180°/s	360°	360°	360°	360°
Axe 2 - épaule	360°/s	250°/s	180°/s	180°/s	360°	360°	360°	360°
Axe 3 - coude	360°/s	250°/s	180°/s	180°/s	360°	360°	360°	360°
Axe 4 - poignet	360°/s	250°/s	180°/s	180°/s	360°	360°	360°	360°
Axe 5 - poignet	360°/s	250°/s	180°/s	180°/s	360°	360°	360°	360°
Axe 6 - poignet	360°/s	360°/s	360°/s	360°/s	Infini	Infini	infini	infini

DONNÉES TECHNIQUES

Codeur absolu	Sur tous les axes
Frein	Sur tous les axes
Classification IP	IP 65
Classe ISO salle blanche	5
Salle blanche Classe de propreté	2
Plage de température	+5°C à +50°C
Supression	oui
Dépollution / nettoyage	Sans zones de rétention
Mode de fixation	Sol - mur - plafond
Alimentation	Câbles sous pieds

DE

MODULAIRE

A

ET PLUS



Vérins



Modules doubles



Modules simples



Tables



**Motorisation
et asservissement**

CONTACT

📍 Kinetic Systems
ZI Les Platières
150 rue Barthélémy Thimonnier
69440 Mornant, France

☎ +33 (0)4 78 48 74 28

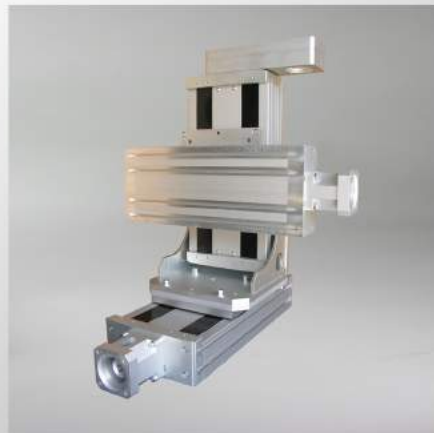
✉ info@kinetic-systems.fr



Motion control



**Manipulateur 4 axes
modules doubles**



**Manipulateur 3 axes
modules doubles**



**Manipulateur 4 axes
modules simples**