



KR 280 R3080



기술 데이터

| | |
|--------------------|-------------------|
| 최대 작업반경 | 3076 mm |
| 정격 가반하중 | 280 kg |
| 최대 가반하중 | 356 kg |
| 회전 컬럼 / 링크암 / 압 중 | - |
| 위치 반복정밀도(ISO 9283) | ± 0.08 mm |
| 축 수량 | 6 |
| 설치 방식 | 바닥 |
| 설치면적 | 1050 mm x 1050 mm |
| 중량 | 약 2415 kg |

축 데이터

| | |
|---------------|--------------|
| 모션 범위 | |
| A1 | ±185° |
| A2 | -130° / 20° |
| A3 | -100° / 144° |
| A4 | ±350° |
| A5 | ±120° |
| A6 | ±350° |
| 정격 가반하중에서의 속도 | |
| A1 | 100 %/s |
| A2 | 90 %/s |
| A3 | 90 %/s |
| A4 | 120 %/s |
| A5 | 110 %/s |
| A6 | 160 %/s |

가동 조건

| | |
|------------|-------------------------------|
| 가동 시 주변 온도 | 10 °C ~ 55 °C (283 K ~ 328 K) |
|------------|-------------------------------|

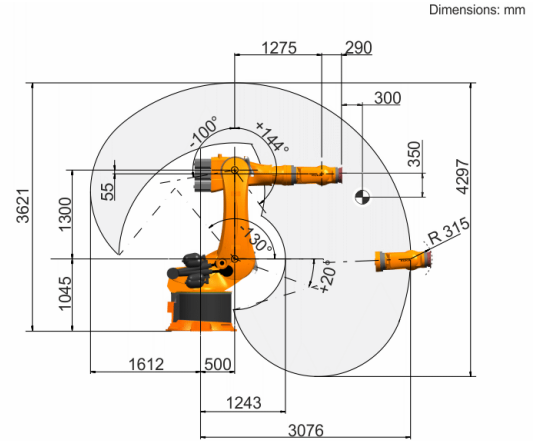
보호등급

| | |
|------------------------|------|
| 보호등급 (IEC 60529) | IP65 |
| 로봇 손목 보호등급 (IEC 60529) | IP65 |

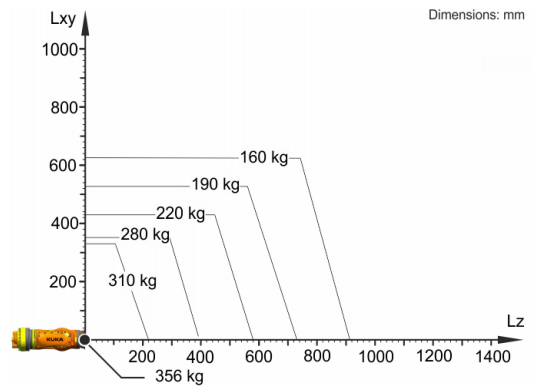
컨트롤러

| | |
|------|-----------------|
| 컨트롤러 | KR C5; KR C4 |
|------|-----------------|

작업공간 그래픽



가반하중 그래프



로봇의 실행력과 다이내믹의 사용을 최적화하기 위해 KR 280 R3080는 280 kg의 정격 가반하중으로 설계되었습니다. 무게중심의 위치가 0 mm에 있고 부하 케이스에 최적화된 부가하중이 부착된 경우에만 356 kg의 최대 가반하중이 유효합니다. 특수 부하 케이스는 KUKA.Load 또는 KUKA Compose를 이용해 점검해야 합니다. 추가적 상담에 관해 KUKA 서포트에 언제든지 연락하실 수 있습니다.

마운팅 플랜지

