



KR 420 R3080



技術データ

| | |
|-------------------------|-------------------|
| 最大リーチ | 3076 mm |
| 定格可搬重量 | 420 kg |
| 最大可搬質量 | 526 kg |
| 回転コラム/リンクアーム/アームの最大追加荷重 | - |
| 位置繰返し精度 (ISO 9283) | ± 0.08 mm |
| 軸数 | 6 |
| 設置形式 | 床 |
| 設置面積 | 1050 mm x 1050 mm |
| 重量 | 約 2415 kg |

軸データ

| | |
|-----------|----------------|
| 動作範囲 | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -130 ° / 20 ° |
| A3 | -100 ° / 144 ° |
| A4 | ±350 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |
| 定格可搬量での速度 | |
| A1 | 90 °/s |
| A2 | 80 °/s |
| A3 | 75 °/s |
| A4 | 90 °/s |
| A5 | 83 °/s |
| A6 | 130 °/s |

使用環境

| | |
|----------|-------------------------------|
| 運転時の周囲温度 | 10 °C ~ 55 °C (283 K ~ 328 K) |
|----------|-------------------------------|

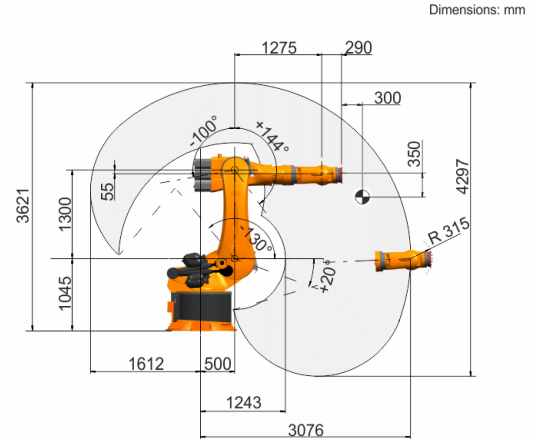
保護等級

| | |
|--------------------------|------|
| 保護等級 (IEC 60529) | IP65 |
| 保護等級 ロボットアーム (IEC 60529) | IP65 |

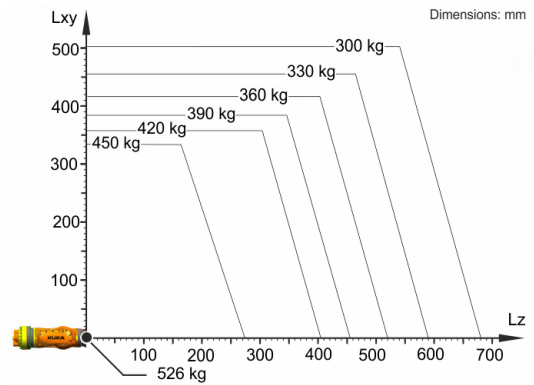
コントローラー

| | |
|---------|-----------------|
| コントローラー | KR C5; KR C4 |
|---------|-----------------|

作業室のグラフィック



可搬重量図



KR 420 R3080 は、ロボットの性能とダイナミクスを最適に使用するため、420 kg の公称可搬重量用に設計されています。質量の重心が 0 mm であり、荷重のケースに対して最適化された追加荷重がかけられている場合に限り、最大の可搬重量が適用されます 526 kg。特定の荷重のケースでは、KUKA.Load または KUKA Compose を用いた確認が必要です。その他のアドバイスに関しては、KUKA サポートにお気軽にお尋ねください。

取り付けフランジ

