



KR 8 R1440-2 arc HW



기술 데이터

| | |
|-------------------------|-------------------|
| 최대 작업반경 | 1441 mm |
| 정격 가반하중 | 8 kg |
| 최대 가반하중 | 14.5 kg |
| 회전 컬럼 / 링크암 / 암 최대 부가하중 | - |
| 위치 반복정밀도(ISO 9283) | ± 0.04 mm |
| 축 수량 | 6 |
| 설치 방식 | 바닥; 천장; 벽; |
| 설치면적 | 333.5 mm x 307 mm |
| 중량 | 약 167 kg |

축 데이터

| | |
|---------------|----------------|
| 모션 범위 | |
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -185 ° / 65 ° |
| A3 | -119 ° / 181 ° |
| A4 | ±165 ° |
| A5 | -115 ° / 140 ° |
| A6 | ±350 ° |
| 정격 가반하중에서의 속도 | |
| A1 | 220 °/s |
| A2 | 210 °/s |
| A3 | 270 °/s |
| A4 | 430 °/s |
| A5 | 430 °/s |
| A6 | 628 °/s |

가동 조건

| | |
|---------------------|---|
| 가동 시 주변 온도 | 0 °C ~ 55 °C (273 K ~ 328 K) |
| 클린룸 등급(ISO 14644-1) | 40 % 오버라이드에서 등급 5; 80 % 오버라이드에서 등급 5 |

보호등급

| | |
|------------------------|------|
| 보호등급 (IEC 60529) | IP65 |
| 로봇 손목 보호등급 (IEC 60529) | IP54 |

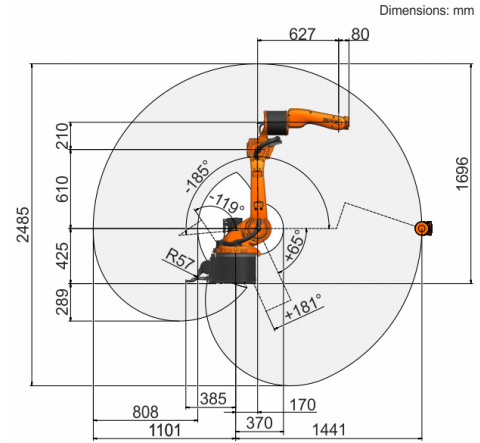
컨트롤러

| | |
|------|-------|
| 컨트롤러 | KR C5 |
|------|-------|

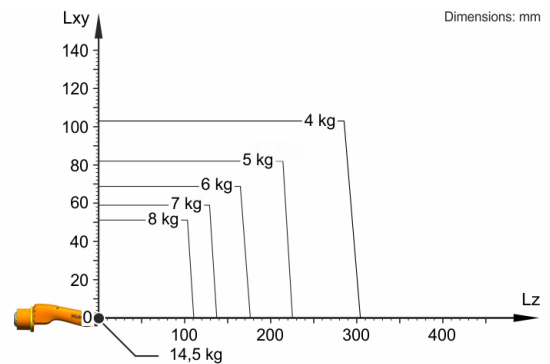
인증서

| | |
|--------|-------------------------------|
| ESD 요건 | IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20 |
|--------|-------------------------------|

작업공간 그래픽



가반하중 그래프



로봇의 실행력과 다이내믹의 사용을 최적화하기 위해 KR 8 R1440-2 arc HW는 8 kg의 정격 가반하중용으로 설계되었습니다. 감소된 부하 간격 및 유리한 부가하중을 통해 최대 14.5 kg의 최대 가반하중을 부착할 수 있습니다. 특수한 부하는 KUKA Load를 통해 점검해야 합니다. 컨설팅에 대한 상세한 내용은 KUKA Service에 문의하시기 바랍니다.

마운팅 플랜지

