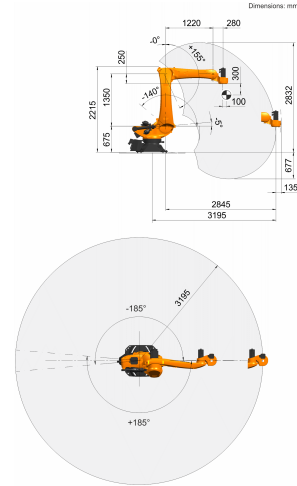




## KR 180 R3200 PA-HO



### 작업공간 그래픽



### 기술 데이터

|                    |                     |
|--------------------|---------------------|
| 최대 작업반경            | 3195 mm             |
| 정격 가반하중            | 180 kg              |
| 암/링크암/회전컬럼 정격 부가하중 | 0 kg / 0 kg / 50 kg |
| 정격 총하중             | NaN kg              |
| 위치 반복정밀도(ISO 9283) | ± 0.06 mm           |
| 축 수량               | 5                   |
| 설치 방식              | 바닥                  |
| 설치면적               | 830 mm x 830 mm     |
| 중량                 | 약 1093 kg           |

### 축 데이터

|               |               |
|---------------|---------------|
| 모션 범위         |               |
| A1            | ±185 °        |
| A2            | -140 ° / -5 ° |
| A3            | 0 ° / 155 °   |
| A4            | -             |
| A5            | -             |
| A6            | ±350 °        |
| 정격 가반하중에서의 속도 |               |
| A1            | 105 °/s       |
| A2            | 107 °/s       |
| A3            | 114 °/s       |
| A4            | -             |
| A5            | 173 °/s       |
| A6            | 242 °/s       |

### 가동 조건

|            |                              |
|------------|------------------------------|
| 가동 시 주변 온도 | 0 °C ~ 55 °C (273 K ~ 328 K) |
|------------|------------------------------|

### 보호등급

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

### 컨트롤러

|      |       |
|------|-------|
| 컨트롤러 | KR C4 |
|------|-------|

### 마운팅 플랜지

