



KR 4 R600



기술 데이터

| | |
|--------------------|---------------------------|
| 최대 작업반경 | 601 mm |
| 최대 가반하중 | 4.63 kg |
| 위치 반복정밀도(ISO 9283) | ± 0.015 mm |
| 축 수량 | 6 |
| 설치 방식 | 바닥; 천장; 벽; 어떤 각도 |
| 설치면적 | 179 mm x 179 mm |
| 중량 | 약 27 kg |

축 데이터

| | |
|-------|----------------|
| 모션 범위 | |
| A1 | ±170 ° |
| A2 | -195 ° / 40 ° |
| A3 | -115 ° / 150 ° |
| A4 | ±185 ° |
| A5 | ±120 ° |
| A6 | ±350 ° |

가동 조건

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

보호등급

| | |
|------------------------|------|
| 보호등급 (IEC 60529) | IP40 |
| 로봇 손목 보호등급 (IEC 60529) | IP40 |

컨트롤러

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

인증서

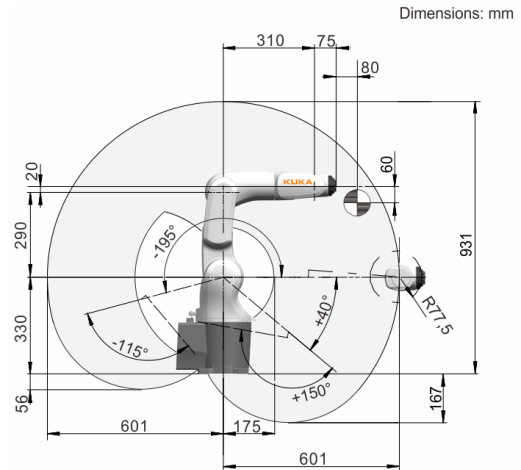
| | |
|--------|-------------------------------|
| ESD 요건 | IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20 |
|--------|-------------------------------|

사이클 타임

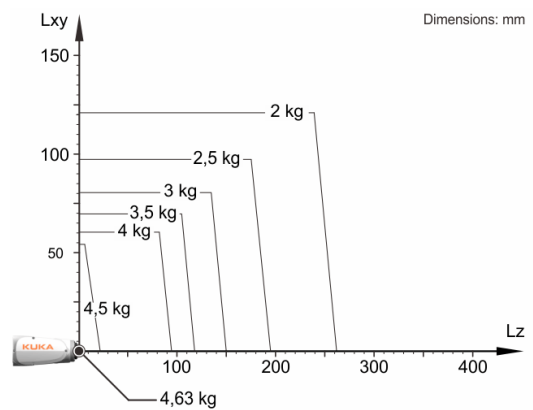
152 분당 사이클 (25 mm / 305 mm / 25 mm, 1 kg)



작업공간 그래픽



가반하중 그래프



로봇의 실행력과 다이내믹의 사용을 최적화하기 위해 KR 4 R600은 3 kg의 정적 가반하중용으로 설계되었습니다. 무게중심의 위치가 0 mm에 있고 부하 케이스에 최적화된 부가하중이 부착된 경우에만 4.63 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

