



KR 30 R2100



기술 데이터

| | |
|-------------------------|-------------------|
| 최대 작업반경 | 2101 mm |
| 정격 가반하중 | 30 kg |
| 최대 가반하중 | 36.5 kg |
| 회전 컬럼 / 링크암 / 압 최대 부가하중 | - |
| 위치 반복정밀도(ISO 9283) | ± 0.05 mm |
| 축 수량 | 6 |
| 설치 방식 | 바닥; 천장; 벽; |
| 설치면적 | 603 mm x 480 mm |
| 중량 | 어떤 각도 약 533 kg |

축 데이터

| | |
|---------------|----------------|
| 모션 범위 | |
| A1 | ±185 ° |
| A2 | -175 ° / 60 ° |
| A3 | -120 ° / 165 ° |
| A4 | ±180 ° |
| A5 | ±125 ° |
| A6 | ±350 ° |
| 정격 가반하중에서의 속도 | |
| A1 | 180 °/s |
| A2 | 165 °/s |
| A3 | 180 °/s |
| A4 | 250 °/s |
| A5 | 250 °/s |
| A6 | 360 °/s |

가동 조건

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

보호등급

| | |
|------------------------|-------------|
| 보호등급 (IEC 60529) | IP65 |
| 압 보호등급 | IP65 / IP67 |
| 로봇 손목 보호등급 (IEC 60529) | IP65 / IP67 |

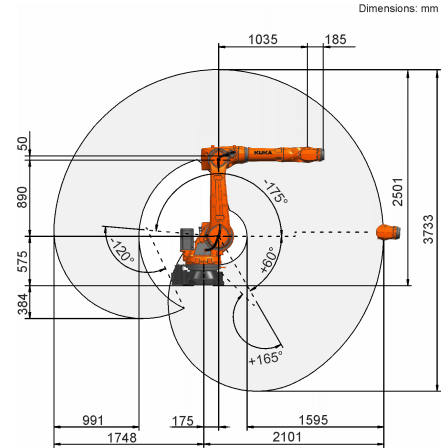
컨트롤러

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

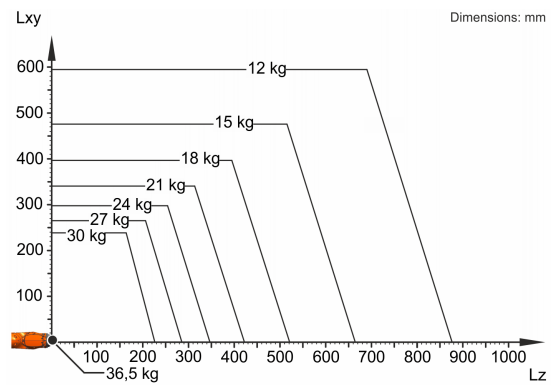
인증서

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

작업공간 그래픽



가반하중 그래프



로봇의 실행력과 다이내믹의 사용을 최적화하기 위해 KR 30 R2100는 30 kg의 정격 가반하중용으로 설계되었습니다. 무게중심의 위치가 0 mm에 있고 부하 케이스에 최적화된 부가하중이 부착된 경우에만 36.5 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

