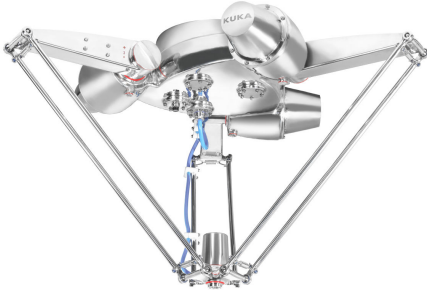




KR 3 D1200 HM



기술 데이터

| | |
|--------------------|-------------|
| 최대 작업반경 | 1200 mm |
| 최대 직경 | 1200 mm |
| 작업영역 체적 | - |
| 최대 가반하중 | 6 kg |
| 정격 가반하중 | 3 kg |
| 축 수량 | 4 |
| 컨트롤 가능 축의 수 | 4 |
| 위치 반복정밀도(ISO 9283) | ± 0.05 mm |
| 설치 방식 | 천장 |
| 설치면적 | - |
| 중량 | 약 95 kg |
| 기본 컬러 | 스테인레스 스틸 |
| 소음 레벨 | < 75 dB (A) |

속 데이터

| | |
|---------------|---------------|
| 모션 범위 | |
| A1 | -109 ° / 42 ° |
| A2 | -109 ° / 42 ° |
| A3 | -109 ° / 42 ° |
| A4 | ±355 ° |
| 정격 가반하중에서의 속도 | |
| A1 | 600 °/s |
| A2 | 600 °/s |
| A3 | 600 °/s |
| A4 | 840 °/s |

가동 조건

| | |
|------------|------------------------------|
| 가동 시 주변 온도 | 0 °C ~ 45 °C (273 K ~ 318 K) |
|------------|------------------------------|

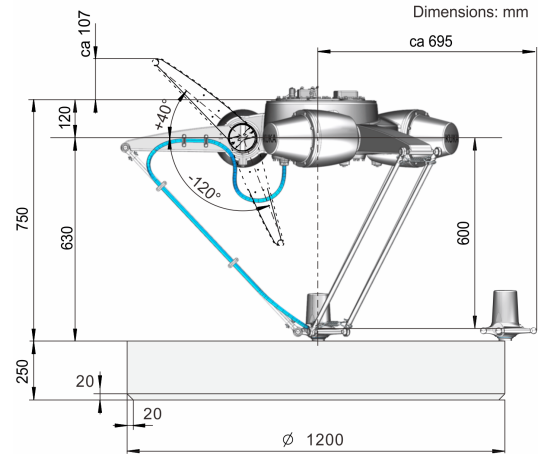
보호등급

| | |
|------------------------|------|
| 보호등급 (IEC 60529) | IP67 |
| 로봇 손목 보호등급 (IEC 60529) | - |

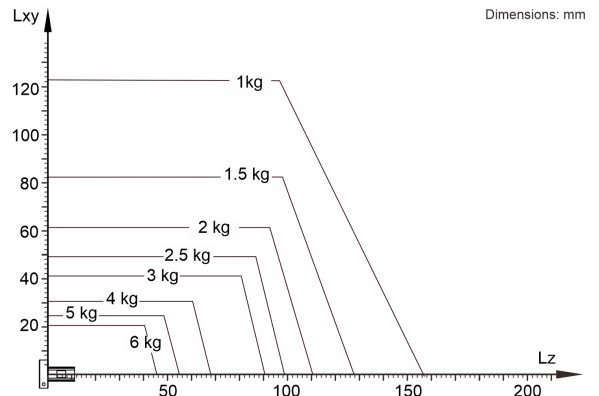
컨트롤러

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

작업공간 그래픽



가반하중 그래프



로봇의 실행력과 다이내믹의 사용을 최적화하기 위해 KR 3 D1200 HM 는 3 kg의 정격 가반하중으로 설계되었습니다. 감소된 부하 간격 및 유리한 부가하중을 통해 최대 6 kg의 최대 가반하중을 부착할 수 있습니다. 특수한 부하는 KUKA Load를 통해 점검해야 합니다. 컨설팅에 대한 상세한 내용은 KUKA Service에 문의하시기 바랍니다.

마운팅 플랜지

