

## KR 8 R1620



### 技术数据

|                   |                           |
|-------------------|---------------------------|
| 最大运动范围            | 1620 mm                   |
| 最大负载能力            | -                         |
| 额定负荷              | 8 kg                      |
| 旋转机构/大臂/小臂的额定附加负载 | 0 kg / 0 kg / 10 kg       |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.04 mm                 |
| 轴数                | 6                         |
| 安装位置              | 地面;<br>屋顶;<br>墙壁;<br>任意角度 |
| 占地面积              | 333.5 mm x 307 mm         |
| 重量                | 约 165 kg                  |

### 轴数据

|          |                |
|----------|----------------|
| 运动范围     |                |
| A1       | ±170 °         |
| A2       | -185 ° / 65 °  |
| A3       | -137 ° / 163 ° |
| A4       | ±185 °         |
| A5       | ±120 °         |
| A6       | ±350 °         |
| 额定负载时的速度 |                |
| A1       | 220 °/s        |
| A2       | 210 °/s        |
| A3       | 270 °/s        |
| A4       | 381 °/s        |
| A5       | 311 °/s        |
| A6       | 492 °/s        |

### 运行条件

|          |                              |
|----------|------------------------------|
| 运行时的环境温度 | 5 °C 至 45 °C (278 K 至 318 K) |
|----------|------------------------------|

### 防护等级

|                       |      |
|-----------------------|------|
| 防护等级 (IEC 60529)      | IP54 |
| 机器人腕部防护等级 (IEC 60529) | IP54 |

### 控制系统

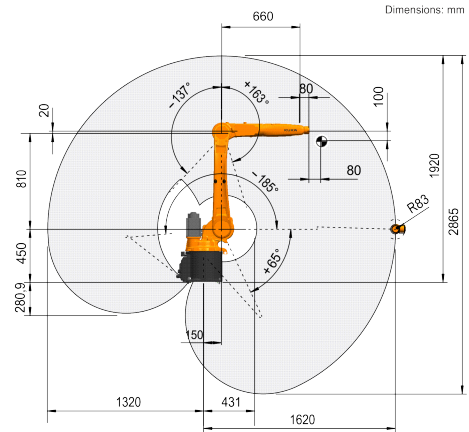
|      |                                     |
|------|-------------------------------------|
| 控制系统 | KR C4 smallsize-2;<br>KR C4 compact |
|------|-------------------------------------|

### 示教器

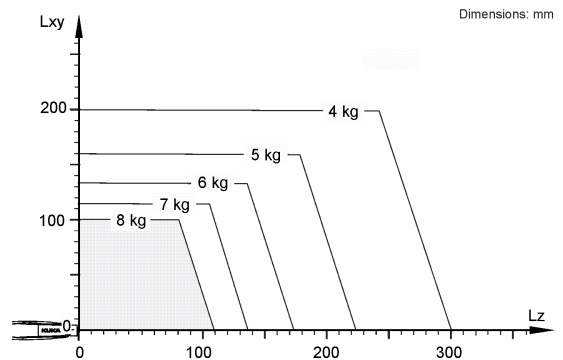
示教器

KUKA smartPAD

### 工作空间图



### 负载能力图



KR 8 R1620 设计用于额定负载能力 8 kg, 以便最佳利用机器人的性能和动态性能。通过减小负载间距, 也可以使用高达最大负载能力的更高负载。特殊的负载情况必须用 KUKA.Load 进行检查。如果需要详细咨询, 请联系 KUKA 支持部。

### 连接法兰

