

KR 16 R2010-2



Datos técnicos

Alcance máximo	2013 mm
Carga máxima	19,2 kg
Carga nominal	16 kg
Carga adicional nominal columna giratoria/brazo de oscilación/brazo	0 kg / 0 kg / 10 kg
Repetibilidad de posición (ISO 9283)	± 0,04 mm
Número ejes	6
Posición de montaje	Suelo; Techo; Pared; cualquier ángulo
Superficie de colocación	430,5 mm x 370 mm
Peso	aprox. 260 kg

Datos de los ejes

Rango de desplazamiento	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Velocidad con carga nominal	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

Condiciones de servicio

Temperatura ambiente durante el ser- 5 °C hasta 55 °C (278 K hasta 328 K)
vicio

Tipo de protección

Tipo de protección (IEC 60529)	IP65
Tipo de protección muñeca de robot (IEC 60529)	IP65

Unidad de control

Unidad de control	KR C4
-------------------	-------

Certificados

Requisitos ESD	IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20
----------------	-------------------------------

Dispositivo de mando manual

Dispositivo de mando manual

KUKA smartPAD-2

Gráfica del campo de trabajo

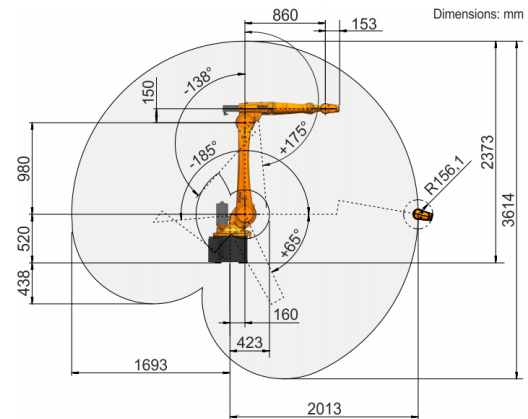
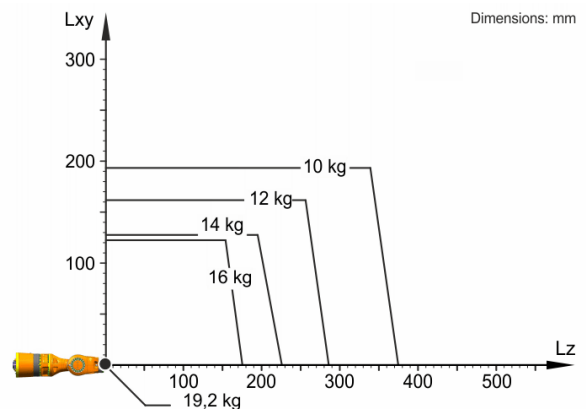


Diagrama de cargas



KR 16 R2010-2 está configurado para una carga nominal de 16 kg para aprovechar de forma óptima el rendimiento y la dinámica del robot. Con intervalos de carga reducidos también se pueden aplicar cargas superiores hasta la capacidad de carga máxima. La situación de carga concreta debe controlarse con KUKA.Load. Para un asesoramiento individual, póngase en contacto con KUKA Support.

Brida de acople

