

## KR 16 R2010-2



### Dati tecnici

Massimo raggio d'azione	2013 mm
Carico massimo	19,2 kg
Carico nominale	16 kg
Carico addizionale nominale giostra/culla/braccio	0 kg / 0 kg / 10 kg
Ripetibilità di posizionamento (ISO 9283)	± 0,04 mm
Numero assi	6
Posizione di montaggio	Pavimento; Soffitto; Parete; Angolo a scelta
Superficie di appoggio	430,5 mm x 370 mm
Peso	ca. 260 kg

### Dati degli assi

Campo di movimentazione	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Velocità con carico utile nominale	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

### Condizioni d'esercizio

Temperatura ambiente per il funzionamento da 5 °C a 55 °C (da 278 K a 328 K)

### Classe di protezione

Classe di protezione (IEC 60529)	IP65
Classe di protezione polso del robot (IEC 60529)	IP65

### Sistema di controllo

Sistema di controllo	KR C4
----------------------	-------

### Certificati

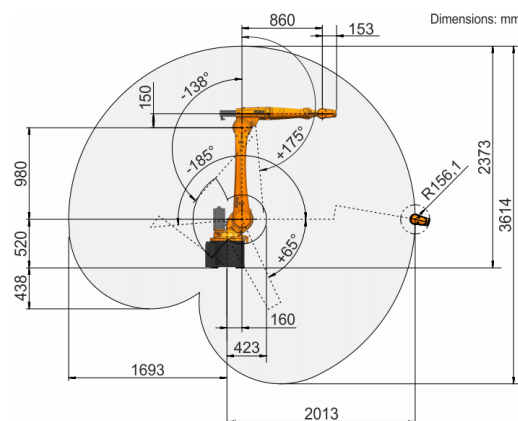
Requisiti ESD	IEC61340-5-1; ANSI/ESD S20.20
---------------	-------------------------------

### Dispositivo di comando portatile

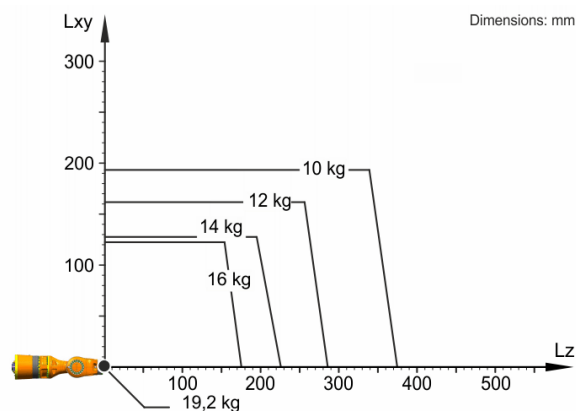
Dispositivo di comando portatile

KUKA smartPAD-2

### Grafica dello spazio di lavoro



### Grafico della portata



Il KR 16 R2010-2 è progettato per una portata nominale di 16 kg in grado di sfruttare al meglio le prestazioni e la dinamicità del robot. Con distanze di carico ridotte possono essere utilizzati anche carichi maggiori fino al carico utile massimo. La situazione di carico specifica deve essere verificata con KUKA.Load. Per un'ulteriore consulenza il servizio di assistenza KUKA rimane a vostra disposizione.

### Flangia d'attacco

