



KR 8 R2010-2



Datos técnicos

| | |
|---|--|
| Alcance máximo | 2013 mm |
| Carga máxima | 9,8 kg |
| Carga nominal | 8 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- vicio - 5 °C hasta 55 °C (278 K hasta 328 K)

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

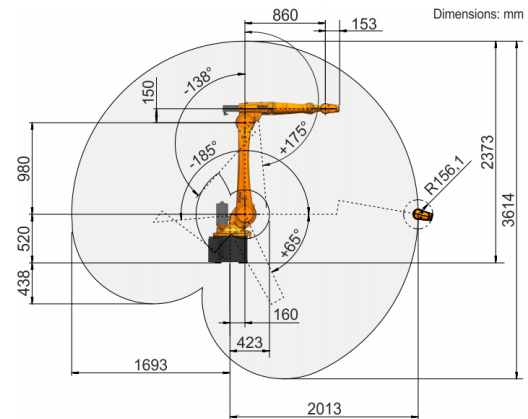
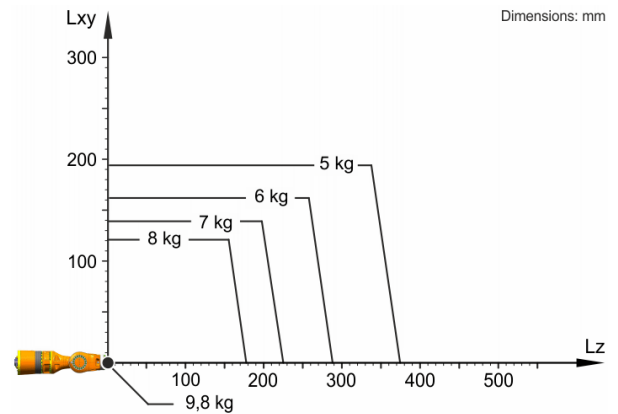


Diagrama de cargas



KR 8 R2010-2 está configurado para una carga nominal de 8 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

