



KR 16 R1610-2



Dados técnicos

Raio de alcance máximo	1612 mm
Capacidade de carga nominal	16 kg
Capacidade de carga máxima	20 kg
Carga adicional máxima carrossel/ balancim/braço	20 kg / 15 kg / 15 kg
Exatidão da repetibilidade da posição (ISO 9283)	± 0,04 mm
Número de eixos	6
Posição de montagem	Piso; Teto; Parede; ângulo qualquer
Área de instalação	430,5 mm x 370 mm
Peso	cerca de 255 kg

Dados dos eixos

Zona de movimentação	
A1	±185 °
A2	-185 ° / 65 °
A3	-138 ° / 175 °
A4	±350 °
A5	±130 °
A6	±350 °
Velocidade com capacidade de carga nominal	
A1	200 °/s
A2	175 °/s
A3	190 °/s
A4	430 °/s
A5	430 °/s
A6	630 °/s

Condições de operação

Temperatura ambiente em funciona- 5 °C até 55 °C (278 K até 328 K) mento

Grau de proteção

Grau de proteção (IEC 60529)	IP65
Grau de proteção Mão do robô (IEC	IP65
60529)	

Unidade de comando

Unidade de comando KR C4

Certificados

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

Gráfico de espaço de trabalho

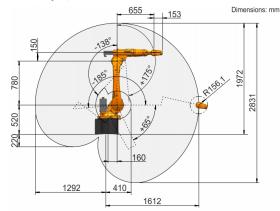
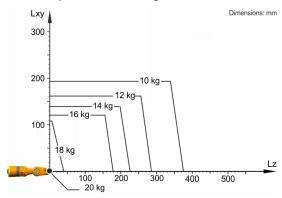
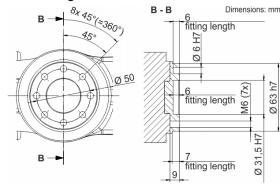


Diagrama de capacidade de carga



O KR 16 R1610-2 está configurado para uma capacidade de carga nominal de 16 kg, para usar de forma ideal o desempenho e a dinâmica do robô. Somente se a posição do centro de gravidade da massa for 0 mm e estiver colocada uma carga adicional otimizada para o caso de carga, é válida a capacidade de carga máxima de 20 kg. O caso de carga específico deve ser controlado com KUKA.Load ou KUKA Compose. O Suporte KUKA está à sua disposição para maiores detalhes.

Flange de montagem



Os dados sobre a qualidade e utilização dos produtos não representam uma garantia de propriedades, mas destinam-se exclusivamente para fins de informação. Determinante para o escopo dos nossos fornecimentos e serviços é o respectivo objeto de contrato. Dados técnicos e figuras não são vinculativos para fornecimentos. Sujeito a alterações.

0000-321-015 / V5.1 / 26.05.2022 / pt