



Identification number: AR29212

货号	0010-027-044
制造商	KUKA Roboter

# 技术数据

## 基本数据

	KUKA 机器人 KR 16-2, Dürr 公司
轴数	-
可控制的轴数	-
工作空间体积	-
位姿重复精度 (ISO 9283)	-
重量	-
额定负荷	-
最大负载能力	-
最大运动范围	-
防护等级 (IEC 60529)	-
机器人腕部防护等级 (IEC 60529)	-
噪声等级	-
安装位置	-
占地面积	-
运动系统安装面布孔图	C500
允许倾角	-
标准色	-
控制系统	-
变压器名称	-

# 环境条件

湿度等级 (EN 60204)	-
环境条件分类 (EN 60721-3-3)	-
环境温度	
运行时	-
仓储和运输时	-

# 轴数据

运动范围	
A1	-
A2	-
A3	-
A4	-
A5	-
A6	-
额定负载时的速度	
A1	-
A2	-
A3	-
A4	-
A5	-
A6	-

# 负载能力

额定负荷	-
最大负载能力	-
法兰 <b>lx</b> 额定质量转动惯量	-
法兰 <b>ly</b> 额定质量转动惯量	-
法兰 <b>lz</b> 额定质量转动惯量	-
底座的额定附加负载	-
底座的最大附加负载	-
转盘的额定附加负载	-
旋转机构的最大附加负载	-
大臂的额定附加负载	-
大臂的最大附加负载	-
小臂的额定附加负载	-
小臂的最大附加负载	-
负载重心额定距离	
<b>Lxy</b>	-
<b>Lz</b>	-

# 地基负载

纵向动力 $F(v)$	
$F(v)$ 正常)	-
$F(v_{max})$	-
横向动力 $F(h)$	
$F(h)$ 正常)	-
$F(h_{max})$	-
倾覆力矩 $M(k)$	
$M(k)$ 正常)	-
$M(k_{max})$	-
轴 2 转矩 $M(r)$	
$M(r)$ 正常)	-
$M(r_{max})$	-

垂直力  $F(v)$ 、水平力  $F(h)$ 、倾斜力矩  $M(k)$ 、轴 1 的转矩  $M(r)$

# 关税信息

统计货号	84795000
原产地	DE
制造商	-
重量	250 kg

> **KUKA 机器人 KR 16-2, Dürr 公司** 带有如下的工具 (5)