



## KR 8 R1440-2 arc HW



### 技术数据

|                   |                           |
|-------------------|---------------------------|
| 最大臂展              | 1441 mm                   |
| 额定负载              | 8 kg                      |
| 最大负载              | 14.5 kg                   |
| 转盘/大臂/小臂的最大附加负载   | -                         |
| 位姿重复精度 (ISO 9283) | ± 0.04 mm                 |
| 轴数                | 6                         |
| 安装位置              | 地面;<br>顶装;<br>墙壁;<br>任意角度 |
| 占地面积              | 333.5 mm x 307 mm         |
| 重量                | 约 167 kg                  |

### 轴数据

|          |                |
|----------|----------------|
| 运动范围     |                |
| A1       | ±170 °         |
| A2       | -185 ° / 65 °  |
| A3       | -119 ° / 181 ° |
| A4       | ±165 °         |
| A5       | -115 ° / 140 ° |
| A6       | ±350 °         |
| 额定负载时的速度 |                |
| A1       | 220 °/s        |
| A2       | 210 °/s        |
| A3       | 270 °/s        |
| A4       | 430 °/s        |
| A5       | 430 °/s        |
| A6       | 628 °/s        |

### 运行条件

|                     |                                 |
|---------------------|---------------------------------|
| 运行时的环境温度            | 0 °C 至 55 °C (273 K 至 328 K)    |
| 洁净室等级 (ISO 14644-1) | 40 % 倍率时为 5 级;<br>80 % 倍率时为 5 级 |

### 防护等级

|                       |      |
|-----------------------|------|
| 防护等级 (IEC 60529)      | IP65 |
| 机器人手腕防护等级 (IEC 60529) | IP54 |

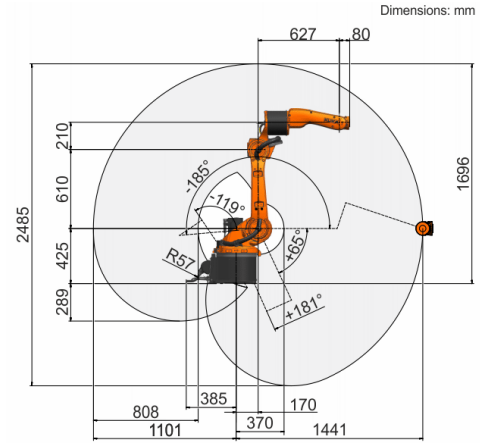
### 控制器

|      |       |
|------|-------|
| 控制系统 | KR C5 |
|------|-------|

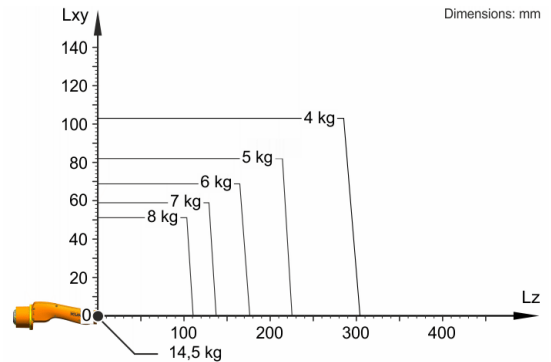
### 认证书

|        |                                |
|--------|--------------------------------|
| ESD 要求 | IEC61340-5-1 ; ANSI/ESD S20.20 |
|--------|--------------------------------|

### 工作空间图



### 负载图



KR 8 R1440-2 arc HW 是为 8 kg 的额定负载能力设计的, 以便最佳利用机器人的性能和动态性。在负载间隔缩小且具有合适的附加负载情况下, 可以施加多达 14.5 kg 的最大负载。特殊的负载实例必须用 KUKA Load 进行检查。如果需要详细咨询, 请联系 KUKA 服务部门。

### 连接法兰

