



UR10 Dane techniczne

Wersja: 110110

Sześcioosiowe ramię robota o zasięgu roboczym 1300 mm

Masa:	28,9 kg		
Udźwig:	10 kg		
Zasięg:	1300 mm		
Zakres ruchu:	+/- 360° na wszystkich przegubach		
Prędkość maksymalna:	Przegub 1,2 do 120°/s, przeguby 3,4,5,6 do 180°/s TCP około 1 m/s		
Powtarzalność:	+/- 0,1 mm		
Obrys:	Ø190 mm		
Ilość stopni swobody:	6 przegubów obrotowych		
Rozmiar kontrolera (szer. x wys. x gł.):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Porty we/wy:		Kontroler	Ramię robota
	Wejścia cyfrowe	16	2
	Wyjścia cyfrowe	16	2
	Wejścia analogowe	2	2
	Wyjścia analogowe	2	-
Zasilanie we/wy:	24 V, 2A w kontrolerze i 12 V/24 V, 600 mA na ramieniu		
Komunikacja:	TCP / IP 100 Mbps IEEE 802.3u, 100Base-TX Gniazdo Ethernet i Modbus TCP		
Programowanie:	Graficzny interfejs użytkownika Polyscope na ekranie dotykowym 12"		
Hałas:	Stosunkowo bezgłośny		
Klasyfikacja IP:	IP54		
Pobór mocy:	Ok. 350W przy typowym programie		
Praca z ludźmi:	15 Zabezpieczeń gwarantujących bezpieczeństwo Praca współbieżna zgodnie z: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, klauzula 5.4.3		
Materiały:	Aluminium, plastik PP		
Temperatura:	Robot może pracować w zakresie temperatur 0-50°C		
Zasilanie:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Okablowanie:	Kabel pomiędzy robotem a kontrolerem (6 m) Kabel pomiędzy ekranem dotykowym a kontrolerem (4,5 m)		

Universal Robots A/S

Energivej 25
DK-5260 Odense S
Dania
+45 89 93 89 89

www.universal-robots.com
sales@universal-robots.com

