



Technische Spezifikationen

UR10

Vorbehaltlich Druckfehler und technischer Änderungen

6-achsiger Roboterarm mit einem Arbeitsradius von 1300 mm

Gewicht	28,9 kg
Tragfähigkeit	10 kg
Reichweite:	1300 mm
Rotation der Gelenke:	+/- 360°
Geschwindigkeit:	Gelenk: Max 120/180°/Sek. Werkzeug: Ca. 1 m / Sek.
Wiederholgenauigkeit:	+/- 0,1 mm
Footprint:	Ø190 mm
Freiheitsgrade:	6 rotierende Gelenke
Schaltschrankgröße (B x H x T):	475 mm x 423 mm x 268 mm
I/O-Ports:	10 digital ein, 10 digital aus, 4 analog ein, 2 analog aus
I/O-Stromversorgung:	24 V 1200 mA im Schaltschrank und 12 V/24 V 600 mA im Werkzeug
Kommunikation:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP
Programmierung:	Grafische Benutzerschnittstelle 12" Leichtgewichts-Touchscreen mit Wandaufhängung
Geräusch:	Geräuscharm
IP Klassifikation	IP54
Leistungsverbrauch:	Ca. 350 watt bei einem Durchschnittsprogramm
Collaboration Operation:	Getestet gemäß EN ISO 10218-1:2006, Abs. 5.10.1 und 5.10.5
Material:	Aluminium, ABS-Kunststoff
Temperatur:	Der Roboter kann bei einer Umgebungstemperatur von 0-50° arbeiten
Versorgung:	100-240 VAC 50-60 Hz
Berechnete Lebensdauer:	35.000 Stunden

6 Meter Kabel zwischen Roboter und Schaltschrank
4,5 Meter Kabel zwischen Touchscreen und Schaltschrank



Universal Robots ApS

Sivlandvænget 1
DK-5260 Odense S
Dänemark
+45 89 93 89 89

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