



Technische Spezifikationen UR10

Artikel Nr. 110110

Vorbehaltlich Druckfehler und technischer Änderungen

6-achsiger Roboterarm mit einem Arbeitsradius von 1300 mm

Gewicht:	28,9 kg		
Traglast:	10 kg		
Reichweite:	1300 mm		
Rotation der Gelenke:	+/- 360° an allen Gelenken		
Geschwindigkeit:	Fuß- und Schultergelenk: 120°/s. Ellbogen- und Handgelenk 1-3: 180°/s. Werkzeugschnittstelle: Ca. 1 m/s.		
Wiederholgenauigkeit:	+/- 0,1 mm		
Grundfläche:	Ø190 mm		
Anzahl Gelenke:	6 Drehgelenke		
Schaltschrankgröße (B x H x T):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
E/A-Anschlüsse:		Schaltschrank	Werkzeugschnittstelle
	Digitaleingänge	16	2
	Digitalausgänge	16	2
	Analogeingänge	2	2
	Analogausgänge	2	-
E/A-Stromversorgung:	24 V 2A im Schaltschrank und 12 V/24 V 600 mA an der Werkzeugschnittstelle		
Kommunikation:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet-Buchse & Modbus TCP		
Programmierung:	PolyScope grafische Benutzeroberfläche auf einem 12" Touchscreen mit Montagevorrichtung		
Lautstärke:	Vergleichsweise geräuschlos		
Schutzklasse:	IP54		
Stromverbrauch:	Ca. 350 Watt		
Kollaborierender Betrieb	15 fortgeschrittene Sicherheitsfunktionen Kollaborierender Betrieb nach: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Abschnitt 5.4.3		
Material:	Aluminium, ABS plastic, PP plastic		
Temperatur:	Der Roboter kann bei einer Umgebungstemperatur von 0-50°C arbeiten		
Stromversorgung:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Verkabelung:	Kabel zwischen Roboter und Schaltschrank (6 m) Kabel zwischen Touchscreen und Schaltschrank (4,5 m)		



Universal Robots A/S

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

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