



Specifiche tecniche UR10

Articolo no. 110110

Non ci assumiamo responsabilità per errori di stampa o modifiche tecniche.

Braccio robot a 6 assi con raggio di lavoro di 1300 mm

Peso:	28,9 kg		
Carico utilizzabile:	10 kg		
Raggio d'azione:	1300 mm		
Arco di movimento dei giunti:	+/- 360° su tutti i giunti		
Velocità:	Base e spalla: 120°/s. Gomito, Polso 1, Polso 2, Polso 3: 180 °/s. Utensile: tipicamente 1 m/s.		
Ripetibilità:	+/- 0,1 mm		
Impronta:	Ø190 mm		
Gradi di libertà:	6 giunti rotanti		
Dimensioni dell'unità di controllo (LxAxP):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Porte I/O:		Scatola di controllo	Connettore sul tool
	Ingressi digitali	16	2
	Uscite digitali	16	2
	Ingressi analogici	2	2
	Uscite analogiche	2	-
Alimentazione elettrica di I/O:	24 V 2A nell'unità di controllo e 12 V/24V 600mA nell'utensile		
Comunicazione:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Socket Ethernet & Modbus TCP		
Programmazione:	Interfaccia grafica Polyscope su pannello touch screen di 12 pollici, con staffa di montaggio		
Rumore:	Relativamente priva di rumore		
Classificazione IP:	IP54		
Assorbimento di corrente:	Circa 350W usando un programma tipico		
Funzionamento collaborativo:	15 Funzioni di sicurezza avanzate Funzionamento collaborativo conforme alla norma: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, clausola 5.4.3		
Materiali:	Alluminio, plastica ABS, plastica PP		
Temperatura:	Il robot può lavorare nell'intervallo di temperature 0-50°C		
Alimentazione elettrica:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Cablaggi:	Cavo lungo 6 metri da robot a scatola di controllo Cavo lungo 4,5 metri da schermo touch a scatola di controllo		



Universal Robots A/S

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

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