



Tekniska specifikationer

UR10

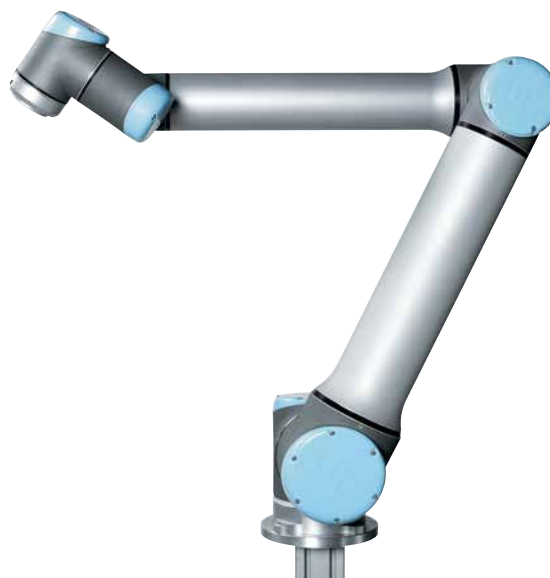
Med förbehåll för tryckfel och tekniska ändringar.

6-axlad robotarm med en arbetsradie på 1300 mm

Vikt:	28,9 kg
Lyftförmåga:	10 kg
Räckvidd:	1300 mm
Rotation:	+/- 360°
Hastighet:	Ledpunkt: 120/180°/sek. Verktyg: Cirka 1 m/sek.
Repeterbarhet:	+/- 0,1 mm
Fotavtryck:	Ø 190 mm
Frihetsgrad:	6 roterande ledpunkter
Kontrollrörelse (B x H x D):	475 mm x 423 mm x 268 mm
I/O-portar:	10 digitala ingångar, 10 digitala utgångar, 4 analoga ingångar, 2 analoga utgångar
I/O-strömförsörjning:	24 V 1 200 mA i styrenhet och 12 V/24 V 600 mA i verktyg
Kommunikation:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP
Programmering:	Grafiskt användargränssnitt på 12 tums tryckkänslig lättviktsskärm med väggupphängning
Ljudnivå:	Låg bullernivå
IP klassificering:	IP54
Effektförbrukning:	Ca 350 watt för genomsnittligt program
Samarbetsläge:	Testad enligt SS-EN ISO 10218-1:2006, avsnitt 5.10.1 och 5.10.5
Material:	Aluminium, ABS-plast
Temperatur:	Roboten kan arbeta i en omgivningstemperatur på 0–50°
Matning:	100–240 VAC, 50–60 Hz
Beräknad livslängd:	35 000 timmar

6 meter kabel mellan robot och styrenhet

4,5 meter kabel mellan tryckkänslig skärm och styrenhet



Universal Robots ApS

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

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