



Технические характеристики

UR10

Мы не несем никакой ответственности за ошибки при печати или изменения в технических данных.

Манипулятор робота с шестью степенями подвижности и рабочим радиусом 1300 мм

Вес	28,9 кг
Полезная нагрузка	10 кг
Зона досягаемости:	1300 мм
Диапазон объема движений сочленений:	+/- 360° для всех соединений
Скорость:	Соединение: макс. 120/180°/сек Инструмент: примерно 1 м/сек
Стабильность позиционирования:	+/- 0,1 мм
Площадь у основания:	Ø190 мм
Степени свободы:	6 шарнирных соединений
Размер блока управления (Ш x В x Г):	475 мм x 423 мм x 268 мм
Порты ввода-вывода:	10 цифровых входов, 10 цифровых выходов, 4 аналоговых входа, 2 аналоговых выхода
Ввод-вывод электропитания:	24 В 1200 мА в блоке управления и 12 В/24 В 600 мА в инструменте
Связь:	TCP / IP 100 Мбит: IEEE 802.3u, 100Base-TX Розетка Ethernet и Modbus TCP
Программирование:	полископический графический интерфейс пользователя на 12-дюймовом сенсорном экране с креплением
Уровень шума:	сравнительно низкий
Классификация по IP:	IP54
Потребляемая мощность:	примерно 350 Вт при использовании стандартной программы
Совместная работа:	испытан в соответствии с разделами 5.10.1 и 5.10.5 EN ISO 10218-1:2006
Материалы:	алюминий, пластик АБС
Температура:	робот может работать при температурах от 0 до 50°C
Электропитание:	100–240 В переменного тока, 50–60 Гц
Расчетный срок службы:	35 000 часов

6-метровый кабель между роботом и блоком управления
4,5-метровый кабель между сенсорным экраном и блоком управления



Universal Robots ApS

Sivlandvænget 1
DK-5260 Odense S
Denmark (Дания)
+45 89 93 89 89

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