



## UR10 Technische Spezifikationen

Artikel Nr. 110110

### 6-achsiger Roboterarm mit einem Arbeitsradius von 1300 mm

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

