



Especificaciones técnicas UR10

No. Artículo 110110

No nos responsabilizamos de los posibles errores de impresión o modificaciones técnicas.

Brazo robótico de 6 ejes con un radio de funcionamiento de 1300 mm

Peso:	28,9 kg															
Carga:	10 kg															
Alcance:	1300 mm															
Rango giro articulaciones:	+/- 360°															
Velocidad:	Base y hombro: 120°/s. Codo, Muñeca 1, Muñeca 2 y Muñeca 3: 180°/s. Herramienta: Típico 1 m/s.															
Repetibilidad:	+/- 0,1 mm															
Espacio necesario:	Ø190 mm															
Grados de libertad:	6 articulaciones giratorias															
Tamaño de la caja de control: (ancho x alto x largo)	475 mm x 423 mm x 268 mm															
Puertos de E/S:	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Caja de control</th> <th>Conector herramienta</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Entradas digitales</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Salidas digitales</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Entradas analógicas</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Salidas analógicas</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>		Caja de control	Conector herramienta	Entradas digitales	16	2	Salidas digitales	16	2	Entradas analógicas	2	2	Salidas analógicas	2	-
	Caja de control	Conector herramienta														
Entradas digitales	16	2														
Salidas digitales	16	2														
Entradas analógicas	2	2														
Salidas analógicas	2	-														
Fuente de alimentación de E/S:	24 V 2A en caja de control y 12 V/24 V 600mA en herramienta															
Comunicación:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP															
Programación:	Interfaz gráfica de usuario PolyScope en pantalla táctil de 12" con soporte															
Ruido:	Relativamente silencioso															
Clasificación IP:	IP54															
Consumo de energía:	Aprox. 350W utilizando un programa típico															
Funcionamiento colaborativo:	15 Funciones de seguridad avanzadas Operaciones colaborativas de acuerdo con: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Cláusula 5.4.3															
Materiales:	Aluminio, plástico ABS, plástico PP															
Temperatura:	El robot puede funcionar en un intervalo de temperaturas de 0-50°C															
Fuente de alimentación:	100-240 VAC, 50-60 Hz															
Cables:	Cable entre el robot y la caja de control (6 m) Cable entre la pantalla táctil y la caja de control (4,5 m)															



Universal Robots A/S

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

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