



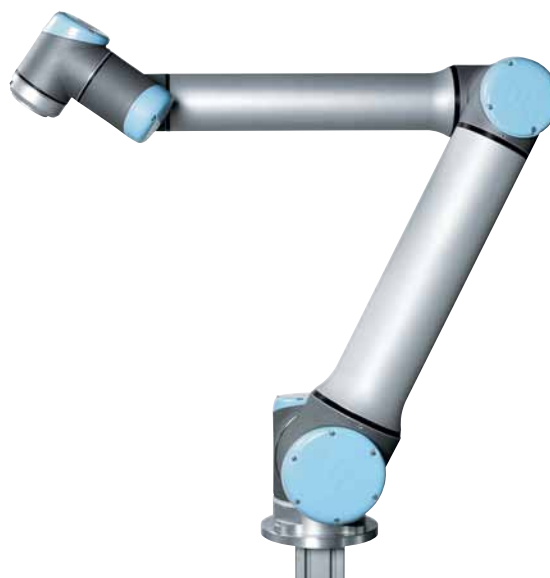
Caratteristiche tecniche

UR10

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
Estensione:	1300 mm
Range giunti:	+/- 360° su tutti i giunti
Velocità:	Giunto: Strumento max 120/180°/sec. : Circa 1 m/sec.
Ripetibilità:	+/- 0,1 mm
Impronta:	Ø190 mm
Livello di gioco:	6 giunti rotanti
Dimensioni scatola di controllo (LARxALTxPROF):	475 mm x 423 mm x 268 mm
Porte I/O:	10 ingressi digitali, 10 uscite digitali, 4 ingressi analogici, 2 uscite analogiche
Alimentazione elettrica di I/O:	24 V 1200 mA in scatola di controllo e 12 V/24 V 600 mA in strumento
Comunicazione:	TCP/IP - Ethernet Sockets Modbus TCP
Programmazione:	Interfaccia grafica utente PolyScope su schermo a sfioramento da 12 pollici con supporto
Rumorosità:	Relativamente silenzioso
Classificazione IP:	IP54
Consumo di potenza:	Circa 350 watt con programma tipico
Funzionamento di collaborazione:	Testato in conformità alle sezioni 5.10.1 e 5.10.5 di EN ISO 10218-1:2006
Materiali:	Alluminio, acciaio inox, plastica ABS
Temperatura:	Il robot funziona a temperature nel range 0-50°C
Alimentazione:	200-240 V c.a., 50-60 Hz
Cavo lungo 6 metri da robot a scatola di controllo	
Cavo lungo 6 metri da schermo a sfioramento a scatola di controllo	



Universal Robots ApS

Svendborgvej 102
DK-5260 Odense S
Danimarca
+45 89 93 89 89

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