

UR10

Leistung

Wiederholgenauigkeit	±0,1 mm / ±0,0039 in (4 mils)
Umgebungstemperaturbereich	0–50°
Stromverbrauch	Min. 90 W, typisch 250 W, max. 500 W
Kollaborationsbetrieb	15 erweiterte Sicherheitsfunktionen. Vom TÜV NORD genehmigte Sicherheitsfunktion Test in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849:2008 PL d

Spezifikation

Traglast	10 kg
Reichweite	1300 mm
Freiheitsgrade	6 rotierende Gelenke
Programmierung	Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung

Bewegungen

Achsbezeichnung	Arbeitsradius	Max. Geschwindigkeit
Fuß	± 360°	± 120°/Sek.
Schulter	± 360°	± 120°/Sek.
Ellenbogen	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 1	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 2	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 3	± 360°	± 180°/Sek.
Typisches Werkzeug	1 m/Sek.	

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP54
ISO Reinraum Klassifizierung	5
Lärmbelastung	72dB
Roboterbefestigung	Jede
I/O-Anschlüsse	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0

I/O-Stromversorgung im Werkzeug
12 V/24 V 600 mA in Werkzeug

Technische Daten

Grundfläche	Ø 190mm
Material	Aluminium, PP-Kunststoff
Werkzeugverbindung, Typ	M8
Kabellänge, Roboterarm	6 m
Gewicht einschl. Kabel	28,9 kg

SCHALTKASTEN

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP20
ISO Reinraum Klassifizierung	6
Lärmbelastung	<65dB(A)
I/O-Anschlüsse	Digital ein 16 Digital aus 16 Analog ein 2 Analog aus 2

I/O-Stromversorgung
24V 2A

Kommunikation
TCP/IP 100 Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP

Stromquelle
100-240 VAC, 50-60 Hz

Umgebungstemperaturbereich
0–50°

Technische Daten

Maße Schaltkasten	475 mm x 423 mm x 268 mm
Gewicht	17 kg
Material	Stahl

TEACH PANEL

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP20
Material	Aluminium, PP
Gewicht	1,5 kg
Kabellänge	4,5 m

Technische Daten

Material	Aluminium, PP
Gewicht	1,5 kg
Kabellänge	4,5 m



UR10e

Technische Daten

Leistung

Stromverbrauch	Ca. 350W, bei einem durchschnittlichen Programm
Kollaborationsbetrieb	17 erweiterte konfigurierbare Sicherheitsfunktionen inklusive Ellbogenüberwachung. Fernsteuerung nach ISO 10218.
Zertifikate	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, und EN ISO 10218-1
F/T Sensor - Kraft, x-y-z	F/T Sensor - Moment, x-y-z
Meßbereich	100 N Meßbereich 10 Nm
Auflösung	2,0 N Auflösung 0,02 Nm
Genauigkeit	5,5 N Genauigkeit 0,60 Nm
Umgebungstemperaturbereich	0–50°C
Feuchtigkeit	90%RH (nicht kondensierend)

Spezifikation

Traglast	10kg
Reichweite	1300mm
Freiheitsgrade	6 rotierende Gelenke
Programmierung	Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung

Bewegungen

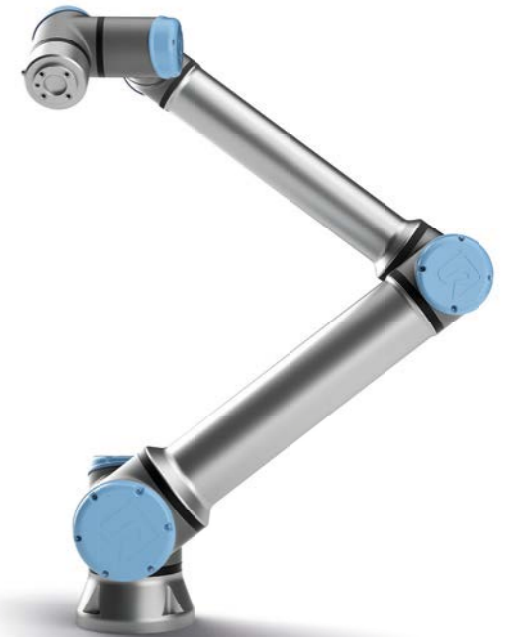
Wiederholgenauigkeit	+/- 0,05mm, unter Last nach ISO 9283	
Achsbewegung, Roboterarm	Arbeitsradius	Max. Geschwindigkeit
Fuß	± 360°	± 120°/Sek.
Schulter	± 360°	± 120°/Sek.
Ellenbogen	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 1	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 2	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 3	± 360°	± 180°/Sek.
Typische TCP Geschwindigkeit	1 m/Sek.	

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP54
ISO Reinraum Klassifizierung	5
Lärmbelastung	Weniger als 65dB(A)
Roboterbefestigung	Jede
I/O-Anschlüsse	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0 UART Schnittstelle (9.6k-5Mbps)
I/O-Stromversorgung im Werkzeug	12V/24V 600mA Nennstrom, 2A Spitzen

Technische Daten

Grundfläche	Ø 190mm
Material	Aluminium, PP-Kunststoff, Stahl
Anschlussstyp (Endeffektor)	M8 M8 8-pin
Werkzeugverbindung, Typ	6m
Gewicht inkl. Kabel	33,5kg



Schaltkasten

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP44
ISO Reinraum Klassifizierung	6
Umgebungstemperaturbereich	0–50°C
I/O-Anschlüsse	Digital ein 16 Digital aus 16 Analog ein 2 Analog aus 2
I/O-Stromversorgung	24V 2A
Kommunikation	Abtastfrequenz: 500Hz ModbusTCP: 500Hz signal Frequenz ProfiNet und EthernetIP: 500Hz Signalfrequenz USB ports: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0
Stromquelle	100-240VAC, 47-440Hz
Feuchtigkeit	90%RH (nicht kondensierend)

Technische Daten

Maße Schaltkasten	475mm x 423mm x 268mm
Gewicht	Max 13,6kg
Material	Stahl

Teach panel

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP54
Feuchtigkeit	90%RH (nicht kondensierend)
Bildschirmauflösung	1280 x 800 Pixel

Technische Daten

Material	PP-Kunststoff
Gewicht inkl. 1 m des TP-Kabels	1,6kg
Kabellänge	4,5m