

UR10e

Technische Daten

Unser vielseitigster Roboter UR10e bietet eine beeindruckende Traglast von 12,5 kg und 1300 mm Reichweite und ist somit für vielfältige Anwendungen ideal.

Wir haben weltweit bereits mehr als 50.000 kollaborierende Roboter an Kunden verschiedenster Branchen ausgeliefert. Der UR10e ist einer von vier Modellen der e-Series, die alle eine spezifische Kombination aus Traglast und Reichweite besitzen. Die e-Series bietet Ihrer Anwendung eine unglaubliche Flexibilität und beispiellose Benutzerfreundlichkeit.

Kontakt

Universal Robots (Germany) GmbH
 Baierbrunner Str. 15
 81379 München, Deutschland

+49 89 121 89 72-0
 ur.we@universal-robots.com
 universal-robots.com/de

UR10e

Spezifikationen

| | |
|----------------|---|
| Traglast | 12,5 kg |
| Reichweite | 1300 mm |
| Freiheitsgrade | 6 rotierende Gelenke |
| Programmierung | 12-Zoll-Touchscreen mit Polyscope grafischer Bedienoberfläche |

Leistung

| | |
|---|--|
| Stromverbrauch, maximaler Durchschnitt | 615 W |
| Stromverbrauch, typisch bei moderater Betriebs-einstellung (ungefähr) | 350 W |
| Kollaborationsbetrieb | 17 konfigurierbare Sicherheitsfunktionen |
| Zertifikate | EN ISO 13849-1, PLd Kategorie 3 und EN ISO 10218-1 |

| F/T Sensor | Kraft, x-y-z | Moment, x-y-z |
|-------------|--------------|---------------|
| Messbereich | 100,0 N | 10,0 Nm |
| Auflösung | 5,0 N | 0,2 Nm |
| Genauigkeit | 5,5 N | 0,5 Nm |

Bewegungen

| | | |
|-------------------------------------|---------------|----------------------|
| Wiederholgenauigkeit gemäß ISO 9283 | ± 0,05 mm | |
| Achsenbewegung | Arbeitsradius | Max. Geschwindigkeit |
| Fuß | ± 360° | ± 120°/s |
| Schulter | ± 360° | ± 120°/s |
| Ellenbogen | ± 360° | ± 180°/s |
| Handgelenk 1 | ± 360° | ± 180°/s |
| Handgelenk 2 | ± 360° | ± 180°/s |
| Handgelenk 3 | ± 360° | ± 180°/s |
| Typische TCP-Geschwindigkeit | 1 m/s | |

Eigenschaften

| | |
|---------------------------------|---------------------------------|
| IP-Klassifikation | IP54 |
| Reinraumklasse ISO 14644-1 | 5 |
| Lärmbelastung | Weniger als 65 dB(A) |
| Roboterhalterung | Jede |
| I/O-Anschlüsse | |
| Digital in | 2 |
| Digital out | 2 |
| Analog in | 2 |
| I/O Stromversorgung im Werkzeug | 12/24 V |
| I/O Netzteil | 2 A (Dual pin) 1 A (Single pin) |

Technische Daten

| | |
|-----------------------------|--|
| Grundfläche | Ø 190 mm |
| Material | Aluminium, Kunststoff, Stahl |
| Anschlusstyp (Endeffektor) | M8 M8 8-pin |
| Kabellänge Arm-Schaltkasten | 6 m Kabel enthalten 12 m und hochflexible Optionen erhältlich |
| Gewicht inkl. Kabel | 33,5 kg |
| Umgebungstemperaturbereich | 0-50°C |
| Feuchtigkeit | 90% RH (nicht kondensierend) |



Schaltkasten

Eigenschaften

| | |
|----------------------------|--|
| IP-Klassifikation | IP44 |
| Reinraumklasse ISO 14644-1 | 6 |
| Umgebungstemperaturbereich | 0-50°C |
| Feuchtigkeit | 90% RH (nicht kondensierend) |
| I/O Anschlüsse | |
| Digital in | 16 |
| Digital out | 16 |
| Analog in | 2 |
| Analog out | 2 |
| Quadrature Digitaleingänge | 4 |
| I/O Stromversorgung | 24V 2A |
| Kommunikation | 500 Hz Steuerfrequenz Modbus TCP PROFINET Ethernet/IP USB 2.0, USB 3.0 |
| Stromquelle | 100-240VAC, 47-440Hz |

Technische Daten

| | |
|-------------------------------|----------------------------------|
| Maße Schaltkasten (B x H x T) | 460 mm x 449 mm x 254 mm |
| Gewicht | 12 kg |
| Material | Stahl mit Pulverlackbeschichtung |

Auch als OEM-Version erhältlich.

Teach Pendant

Eigenschaften

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

Technische Daten

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

Das Teach Pendant gibt es auch mit integriertem Drei-Punkt-Schalter.