



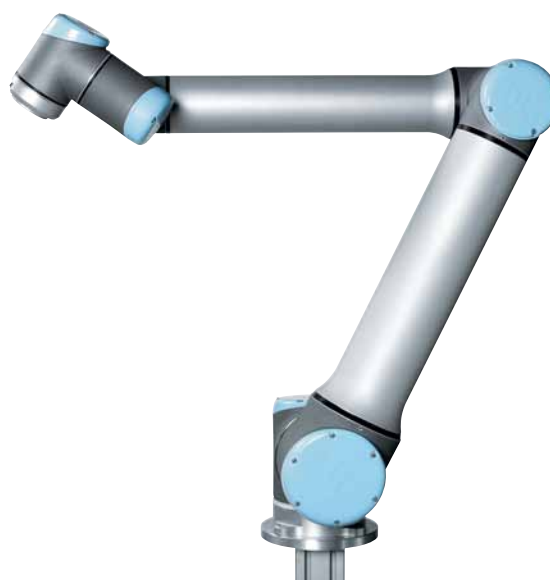
Especificaciones técnicas

UR10

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 útil:	10 kg
Alcance:	1300 mm
Movilidad de las articulaciones:	+/- 360° en todas las articulaciones
Velocidad:	Articulación: Máx. 120/180°/seg. Herramienta: Aprox. 1 m/seg.
Repetibilidad:	+/- 0,1 mm
Base:	Ø190 mm
Grado de libertad:	6 articulaciones giratorias
Dimensiones de la caja de control (ancho x alto x fondo):	475 mm x 423 mm x 268 mm
Puertos de entrada/salida:	10 entradas digitales, 10 salidas digitales, 4 entradas analógicas, 2 salidas analógicas
Alimentación de entradas y salidas:	24 V 1200 mA en la caja de control y 12 V/24 V 600 mA en la herramienta
Comunicación:	Tomas Ethernet TCP/IP Modbus TCP
Programación:	Interfaz gráfica de usuario Polyscope en pantalla táctil de 12 pulgadas con soporte
Ruido:	Comparativamente silencioso
Clasificación IP:	IP54
Consumo energético:	Aprox. 350 vatios utilizando un programa típico
Funcionamiento en colaboración:	Comprobado según las secciones 5.10.1 y 5.10.5 de la norma EN ISO 10218-1:2006
Materiales:	Aluminio, acero inoxidable, plástico ABS
Temperatura:	El robot puede trabajar en un intervalo de temperaturas de 0-50°C
Alimentación:	200-240 V CA, 50-60 Hz
Cable de 6 metros entre el robot y la caja de control	
Cable de 6 metros entre la pantalla táctil y la caja de control	


Universal Robots ApS

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

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