



UR10 Caractéristiques techniques

Réf. 110110

Bras robotisé à six axes avec un rayon de travail de 1300 mm

Poids :	28,9 kg		
Charge utile :	10 kg		
Portée :	1300 mm		
Plages d'articulation :	+/- 360° sur toutes les articulations		
Vitesse :	Base et épaule: 120°/s. Coude, Poignet 1, Poignet 2, Poignet 3: 180°/s. Outil: Environ 1m/s.		
Répétabilité :	+/- 0,1 mm		
Encombrement :	Ø190 mm		
Degrés de liberté :	6 axes		
Taille du boîtier de commande (LxHxP) :	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Entrées/Sorties :		Contrôleur	Poignet
	Entrées numériques	16	2
	Sorties numériques	16	2
	Entrées analogiques	2	2
	Sorties analogiques	2	-
Alimentation électrique E/S :	24 V 2 A dans le boîtier contrôleur et 12 V/24 V 600mA dans l'outil		
Communication :	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP		
Programmation :	Interface utilisateur graphique PolyScope sur écran tactile 12" avec montage		
Niveau sonore :	Relativement silencieux		
Classification IP :	IP54		
Consommation électrique :	Environ 350W en utilisant un programme type		
Fonctionnement collaboratif :	15 Fonctions de sécurité avancées Fonctionnement collaboratif conformément à la norme: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Clause 5.4.3		
Matériau :	Aluminium, PP		
Température :	Le robot peut fonctionner dans une plage de température de 0-50°C		
Alimentation électrique :	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Câblage :	Câble de 6 mètres entre le robot et le contrôleur Câble de 4,5 mètres entre l'écran tactile et le contrôleur		

Universal Robots A/S
Energivej 25
DK-5260 Odense S
Danemark
+45 89 93 89 89

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

