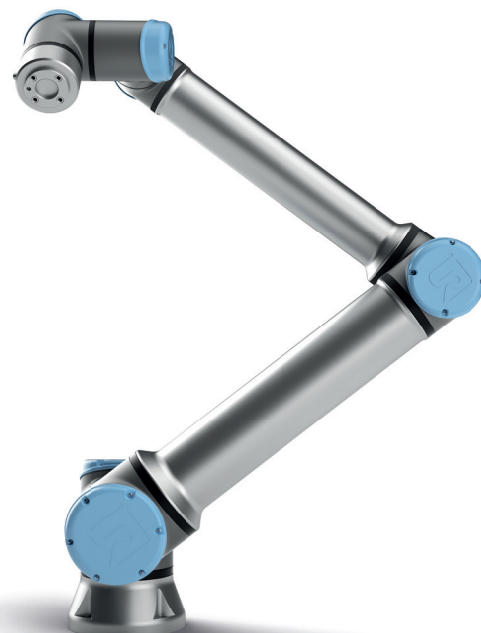


UR10e Ficha técnica



Rendimiento

Consumo de energía	Aprox. 350W para un programa típico		
Operación de colaboración	17 funciones de seguridad ajustables avanzadas, incluyendo supervisión del codo Control remoto de acuerdo con ISO 10218		
Certificaciones	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, y EN ISO 10218-1		
Sensor F/P - Fuerza, X-Y-Z	Sensor F/P - Par, X-Y-Z		
Rango	100 N	Rango	10 Nm
Resolución	2,0 N	Resolución	0,02 Nm
Precisión	5,5 N	Precisión	0,60 Nm
Rango de temperatura ambiente	0–50°C		
Humedad	90%RH (sin condensación)		

Especificación

Carga útil	10kg / 22lbs		
Alcance	1300mm / 51,2in		
Grados de libertad	6 articulaciones giratorias		
Programación	Interfaz gráfica del usuario PolyScope con pantalla táctil de 12" con soporte		

Movimiento

Repetibilidad de posición	+/-0,05mm con carga, según ISO 9283		
Movim. del eje del brazo robot.	Radio de acción	Velocidad máxima	
Base	± 360°	± 120°/s	
Hombro	± 360°	± 120°/s	
Codo	± 360°	± 180°/s	
Muñeca 1	± 360°	± 180°/s	
Muñeca 2	± 360°	± 180°/s	
Muñeca 3	± 360°	± 180°/s	
Velocidad típica de TCP	1 m/s / 39,4 in/s		

Funciones

Clasificación IP	IP54		
Clase ISO Sala limpia	5		
Ruido	Menos de 65dB(A)		
Montaje del robot	Cualquier orientación		
Puertos de E/S en herramienta	Entrada digital	2	
	Salida digital	2	
	Entrada analógica	2	
	Salida analógica	0	
	Interface UART (9.6k-5Mbps)		
E/S de fuente de alimentación en herramienta	12V/24V 600mA continuos, 2A por periodos cortos		

Características físicas

Huella	Ø 190 mm		
Materiales	Aluminio, Plásticos de PP, Acero		
Tipo de conector para herramienta del robot	M8 M8 8-pin		
Long. cable del brazo robótico	6m / 236in		
Peso incluyendo cable	33,5 kg / 73,9lbs		

Caja de control

Funciones

Clasificación IP	IP44		
Clase ISO Sala limpia	6		
Rango de temperatura ambiente	0–50°C		
Puertos de E/S	Entrada digital	16	
	Salida digital	16	
	Entrada analógica	2	
	Salida analógica	2	
	Control a 500 Hz, 4 entradas digitales en cuadratura de alta velocidad dedicadas		
E/S de fuente de alimentación	24 V 2A		
Comunicación	Frecuencia de control: 500 Hz ModbusTCP. Frecuencia de señal de 500 Hz ProfiNet y EthernetIP. Frecuencia de señal de 500 Hz Puertos USB: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0		
Fuente de alimentación	100-240VAC, 47-440Hz		
Humedad	90%RH (sin condensación)		

Características físicas

Tamaño de la caja de control (anch. x alt. x prof.)	475mm x 423mm x 268mm / 18,7in x 16,7in x 10,6in		
Peso	Máx. 13,6kg / 30,0lbs		
Materiales	Acero		

Consola de programación

Funciones

Clasificación IP	IP54		
Humedad	90%RH (sin condensación)		
Resolución de pantalla	1280 x 800 píxeles		

Características físicas

Materiales	Plástico		
Peso incluyendo 1m de cable de TP	1,6kg / 3,5lbs		
Longitud del cable	4,5m / 17,7in		



UNIVERSAL ROBOTS

universal-robots.com

