

UR3 Dane techniczne

Wersja: 110103

Sześcioprzegubowy manipulator z promieniem roboczym 500 mm

Waga:	11 kg	
Udźwig:	3 kg	
Zasięg:	500 mm	
Zakres przegubów:	+/- 360° Nieskończony obrót końcowego przegubu	
Prędkość:	Wszystkie przeguby „nadgarstka” 360 stopni/sek. Inne przeguby: 180 stopni/sek. Narzędzie: Typowo 1 m/s.	
Powtarzalność:	+/- 0,1 mm	
Obrys:	Ø118 mm	
Stopnie swobody:	6 obracających się przegubów	
Wymiary skrzynki sterującej (WxHxD):	475 mm x 423 mm x 268 mm	
Porty I/O:	Skrzynka sterująca	Uchwyt narzędziowy
	Wejście cyfrowe	16
	Wyjście cyfrowe	16
	Wejście analogowe	2
	Wyjście analogowe	2
		-
Zasilanie we wy:	24 V 2 A w skrzynce sterującej 12 V/24 V 600 mA w narzędziu	
Komunikacja:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Gniazdko ethernet i Modbus TCP	
Programowanie:	Graficzny interfejs poliskopowy na dwunastocalowym ekranie dotykowymi do zamontowania	
Poziom hałasu:	Stosunkowo niegłośny	
Klasyfikacja IP:	IP64	
Zużycie energii:	Ok. 100 watt przy wykorzystaniu typowego programu	
Działanie wspomagające pracę:	15 zaawansowanych regulowanych funkcji bezpieczeństwa	
Materiały:	Aluminium, plastik PP	
Temperatura:	Robot może pracować w zakresie temperatur 0-50°C*	
Zasilanie:	100-240 V AC, 50-60 Hz	
Kable:	Kabel pomiędzy robotem a skrzynką kontrolną (6 m) Kabel pomiędzy ekranem dotykowym a skrzynką kontrolną (4,5 m)	

*) Przy wysokiej ciągłej prędkości przegubu zmniejszana jest temperatura otoczenia.

Universal Robots A/S

Energivej 25
DK-5260 Odense S
Dania
+45 89 93 89 89

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



UR5 Dane techniczne

Wersja: 110105

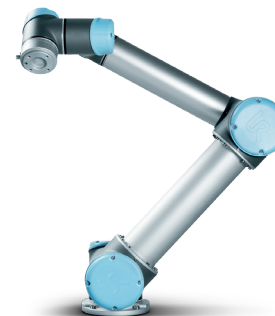
Sześcioosiowe ramię robota o zasięgu roboczym 850 mm

Masa:	18,4 kg		
Udźwig:	5 kg		
Zasięg:	850 mm		
Zakres ruchu:	+/- 360° na wszystkich przegubach		
Prędkość maksymalna:	180°/s we wszystkich przegubach TCP ok. 1 m/s		
Powtarzalność:	+/- 0,1 mm		
Obrys:	Ø149 mm		
Ilość stopni swobody:	6 przegubów obrotowych		
Rozmiar kontrolera (szer. x wys. x gł.):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Porty we/wy:		Kontroler	Ramię robota
	Wejścia cyfrowe	16	2
	Wyjścia cyfrowe	16	2
	Wejścia analogowe	2	2
	Wyjścia analogowe	2	-
Zasilanie we/wy:	24 V, 2A w kontrolerze i 12 V/24 V, 600 mA na ramieniu		
Komunikacja:	TCP / IP 100 Mbps IEEE 802.3u, 100Base-TX Gniazdo Ethernet i Modbus TCP		
Programowanie:	Graficzny interfejs użytkownika Polyscope na ekranie dotykowym 12"		
Hałas:	Stosunkowo bezgłośny		
Klasyfikacja IP:	IP54		
Pobór mocy:	Ok. 200W przy typowym programie		
Praca z ludźmi:	15 Zabezpieczeń gwarantujących bezpieczeństwo Praca współbieżna zgodnie z: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, klauzula 5.4.3		
Materiały:	Aluminium, plastik PP		
Temperatura:	Robot może pracować w zakresie temperatur 0-50°C		
Zasilanie:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Okablowanie:	Kabel pomiędzy robotem a kontrolerem (6 m) Kabel pomiędzy ekranem dotykowym a kontrolerem (4,5 m)		

Universal Robots A/S

Energivej 25
DK-5260 Odense S
Dania
+45 89 93 89 89

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





UR10 Dane techniczne

Wersja: 110110

Sześcioosiowe ramię robota o zasięgu roboczym 1300 mm

Masa:	28,9 kg		
Udźwig:	10 kg		
Zasięg:	1300 mm		
Zakres ruchu:	+/- 360° na wszystkich przegubach		
Prędkość maksymalna:	Przegub 1,2 do 120°/s, przeguby 3,4,5,6 do 180°/s TCP około 1 m/s		
Powtarzalność:	+/- 0,1 mm		
Obrys:	Ø190 mm		
Ilość stopni swobody:	6 przegubów obrotowych		
Rozmiar kontrolera (szer. x wys. x gł.):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Porty we/wy:		Kontroler	Ramię robota
	Wejścia cyfrowe	16	2
	Wyjścia cyfrowe	16	2
	Wejścia analogowe	2	2
	Wyjścia analogowe	2	-
Zasilanie we/wy:	24 V, 2A w kontrolerze i 12 V/24 V, 600 mA na ramieniu		
Komunikacja:	TCP / IP 100 Mbps IEEE 802.3u, 100Base-TX Gniazdo Ethernet i Modbus TCP		
Programowanie:	Graficzny interfejs użytkownika Polyscope na ekranie dotykowym 12"		
Hałas:	Stosunkowo bezgłośny		
Klasyfikacja IP:	IP54		
Pobór mocy:	Ok. 350W przy typowym programie		
Praca z ludźmi:	15 Zabezpieczeń gwarantujących bezpieczeństwo Praca współbieżna zgodnie z: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, klauzula 5.4.3		
Materiały:	Aluminium, plastik PP		
Temperatura:	Robot może pracować w zakresie temperatur 0-50°C		
Zasilanie:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Okablowanie:	Kabel pomiędzy robotem a kontrolerem (6 m) Kabel pomiędzy ekranem dotykowym a kontrolerem (4,5 m)		

Universal Robots A/S

Energivej 25
DK-5260 Odense S
Dania
+45 89 93 89 89

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

