

# UR10e

## Specifiche tecniche



### Specifiche

|                       |  |
|-----------------------|--|
| Carico utile al polso | 10 kg (22 lbs)   |
| Sbraccio              | 1300 mm (51.2 in)  |
| Gradi di libertà      | 6 giunti rotanti   |
| Programmazione        | Interfaccia grafica utente Polyscope su schermo tattile da 12 pollici con supporto |

### Prestazioni

|   |   |               |
|---|---|---------------|
| Potenza massima assorbita in una applicazione tipica                | 615 W   |               |
| Potenza assorbita in una applicazione tipica con parametri moderati | 350 W   |               |
| Funzionamento collaborativo   | 17 funzioni di sicurezza                          |               |
| Certificazioni  | EN ISO 13849-1, PLd Categoria 3, e EN ISO 10218-1 |               |
| Sensore F/T   | Forza, x-y-z                                      | Coppia, x-y-z |
| Campo di misura   | 100.0 N   | 10.0 Nm       |
| Risoluzione   | 5.0 N   | 0.2 Nm        |
| Accuratezza   | 5.5 N   | 0.5 Nm        |

### Movimento

|  |                   |                  |
|--|-------------------|------------------|
| Ripetibilità di posizionamento, secondo ISO 9283 | ± 0.05 mm         |                  |
| Giunto   | Corsa             | Velocità massima |
| Base   | ± 360°            | ± 120°/s         |
| Spalla   | ± 360°            | ± 120°/s         |
| Gomito   | ± 360°            | ± 180°/s         |
| Polso 1  | ± 360°            | ± 180°/s         |
| Polso 2  | ± 360°            | ± 180°/s         |
| Polso 3  | ± 360°            | ± 180°/s         |
| Velocità tipica TCP                              | 1 m/s (39,4 in/s) |                  |

### Caratteristiche

|                                  |                                    |
|----------------------------------|------------------------------------|
| Classificazione IP               | IP54                               |
| Classe ISO Clean room            | 5                                  |
| Rumorosità                       | Inferiore a 65 dB(A)               |
| Posizione di installazione robot | Qualsiasi orientamento             |
| Porte I/O al tool                |                                    |
| Ingressi digitali                | 2                                  |
| Uscite digitali                  | 2                                  |
| Ingressi analogici               | 2                                  |
| Tensione I/O al polso            | 12/24 V                            |
| Corrente I/O al polso            | 2 A (Doppio pin) 1 A (Singolo pin) |

### Caratteristiche fisiche

|  |                                 |
|--|---------------------------------|
| Ingombro alla base                     | Ø 190 mm                        |
| Materiali                              | Alluminio, plastica PP, acciaio |
| Tipo di connettore tool (end-effector) | M8   M8 8-pin                   |
| Lunghezza cavo di collegamento robot   | 6 m (236 in)                    |
| Peso, con cavo                         | 33.5 kg (73.9 lbs)              |
| Intervallo temperatura ambiente        | 0-50°C                          |
| Umidità                                | 90% RH (senza condensa)         |

## Quadro elettrico

### Caratteristiche

|  |   |
|--|---|
| Classificazione IP                                       | IP44  |
| Classe ISO Clean room                                    | 6   |
| Intervallo temperatura ambiente                          | 0-50°C  |
| Porte I/O  |   |
| Ingressi digitali  | 16  |
| Uscite digitali  | 16  |
| Ingressi analogici                                       | 2   |
| Uscite analogiche  | 2   |
| Ingressi digitali ad alta velocità in quadratura a 500Hz | 4   |
| Alimentazione I/O  | 24V 2A  |
| Comunicazione  | Frequenza di controllo: 500 Hz<br>Modbus TCP<br>PROFINET<br>Ethernet/IP<br>USB 2.0, USB 3.0 |
| Alimentazione elettrica                                  | 100-240VAC, 47-440Hz  |
| Umidità  | 90%RH (senza condensa)  |

### Caratteristiche fisiche

|                    |   |
|--------------------|---|
| Dimensioni (LxHxP) | 462 mm x 418 mm x 268 mm<br>(18.2 in x 16.5 in x 10.6 in) |
| Peso               | 12 kg (26,5 lbs)  |
| Materiali          | Acciaio verniciato a polvere                              |

## Terminale di programmazione

### Caratteristiche

|                         |                        |
|-------------------------|------------------------|
| Classificazione IP      | IP54                   |
| Umidità                 | 90%RH (senza condensa) |
| Risoluzione del display | 1280 x 800 Pixel       |

### Caratteristiche fisiche

|                      |                   |
|----------------------|-------------------|
| Materiali            | Plastica          |
| Peso con cavo TP 1 m | 1,6 kg (3,5 lbs)  |
| Lunghezza cavo TP    | 4,5 m (177,17 in) |



**UNIVERSAL ROBOTS**

universal-robots.com