

## UR10

### Leistung

|                                   |   |
|-----------------------------------|---|
| <b>Wiederholgenauigkeit</b>       | ±0,1 mm / ±0,0039 in (4 mils)   |
| <b>Umgebungstemperaturbereich</b> | 0–50°   |
| <b>Stromverbrauch</b>             | Min. 90 W, typisch 250 W, max. 500 W  |
| <b>Kollaborationsbetrieb</b>      | 15 erweiterte Sicherheitsfunktionen.<br>Vom TÜV NORD genehmigte Sicherheitsfunktion<br>Test in Übereinstimmung mit:<br>EN ISO 13849:2008 PL d |

### Spezifikation

|                       |   |
|-----------------------|---|
| <b>Traglast</b>       | 10 kg   |
| <b>Reichweite</b>     | 1300 mm   |
| <b>Freiheitsgrade</b> | 6 rotierende Gelenke  |
| <b>Programmierung</b> | Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung |

### Bewegungen

| Achsbewegung, Roboterarm  | Arbeitsradius | Max. Geschwindigkeit |
|---------------------------|---------------|----------------------|
| <b>Fuß</b>                | ± 360°        | ± 120°/Sek.          |
| <b>Schulter</b>           | ± 360°        | ± 120°/Sek.          |
| <b>Ellenbogen</b>         | ± 360°        | ± 180°/Sek.          |
| <b>Gelenk 1</b>           | ± 360°        | ± 180°/Sek.          |
| <b>Gelenk 2</b>           | ± 360°        | ± 180°/Sek.          |
| <b>Gelenk 3</b>           | ± 360°        | ± 180°/Sek.          |
| <b>Typisches Werkzeug</b> |               | 1 m/Sek.             |

### Eigenschaften

|  |  |
|--|--|
| <b>IP-Klassifikation</b>               | IP54   |
| <b>ISO Reinraum Klassifizierung</b>    | 5  |
| <b>Lärmbelastung</b>                   | 72dB   |
| <b>Roboterbefestigung</b>              | Jede   |
| <b>I/O-Anschlüsse</b>                  | Digital ein 2<br>Digital aus 2<br>Analog ein 2<br>Analog aus 0 |
| <b>I/O-Stromversorgung im Werkzeug</b> | 12 V/24 V 600 mA in Werkzeug                                   |

### Technische Daten

|                                |                          |
|--------------------------------|--------------------------|
| <b>Grundfläche</b>             | Ø 190mm                  |
| <b>Material</b>                | Aluminium, PP-Kunststoff |
| <b>Werkzeugverbindung, Typ</b> | M8                       |
| <b>Kabellänge, Roboterarm</b>  | 6 m                      |
| <b>Gewicht einschl. Kabel</b>  | 28,9 kg                  |

## SCHALTKASTEN

### Eigenschaften

|                                     |  |
|-------------------------------------|--|
| <b>IP-Klassifikation</b>            | IP20   |
| <b>ISO Reinraum Klassifizierung</b> | 6  |
| <b>Lärmbelastung</b>                | <65dB(A)   |
| <b>I/O-Anschlüsse</b>               | Digital ein 16<br>Digital aus 16<br>Analog ein 2<br>Analog aus 2 |
| <b>I/O-Stromversorgung</b>          | 24V 2A   |
| <b>Kommunikation</b>                | TCP/IP 100 Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP                |
| <b>Stromquelle</b>                  | 100-240 VAC, 50-60 Hz  |
| <b>Umgebungstemperaturbereich</b>   | 0–50°  |

### Technische Daten

|                          |                          |
|--------------------------|--------------------------|
| <b>Maße Schaltkasten</b> | 475 mm x 423 mm x 268 mm |
| <b>Gewicht</b>           | 17 kg                    |
| <b>Material</b>          | Stahl                    |

## TEACH PANEL

### Eigenschaften

|                          |               |
|--------------------------|---------------|
| <b>IP-Klassifikation</b> | IP20          |
| <b>Material</b>          | Aluminium, PP |
| <b>Gewicht</b>           | 1,5 kg        |
| <b>Kabellänge</b>        | 4,5 m         |

