



## UR10 기술. 사양

Item no. 110110

### 작업반경 1300mm의 6축 로봇

중량:	28.9 kg		
가반하중:	10 kg		
미치는범위:	1300 mm		
관절범위:	+/- 360°모든관절		
속도:	베이스&숄더: 120°/s. 1축, 2축, 3축&엘보우: 180°/s. 툴 : 평속 1m/s.		
반복성:	+/- 0.1 mm		
공간:	Ø190 mm		
자유도:	6 회전관절		
컨트롤박스크기 (WxHxD):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
I/O 포트:	Controlbox	Tool conn.	
	Digital in	16	2
	Digital out	16	2
	Analogue in	2	2
	Analogue out	2	-
I/O 전원공급:	24 V 2 A 컨트롤박스내부 12 V/24 V 600 mA 툴내부		
커뮤니케이션:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX 이더넷소켓 & Modbus TCP		
프로그래밍:	PolyScope 그래픽사용자인터페이스 12" 터치스크린및마운팅포함		
소음:	비교적소음이없음		
IP 분류:	IP54		
전원소비:	일반적인프로그램사용시약 350 W		
협업작업:	15 안전기능. EN ISO 13849:2008PL d EN ISO 10218-1:2006 Clause 5.4.3..에 의한 평가		
재질:	알루미늄, PP 플라스틱		
온도:	로봇의작동온도는 0-50°C 이다		
전원공급:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
케이블:	로봇과컨트롤박스사이의케이블 (6 m) 터치스크린과컨트롤박스사이의케이블 (4.5 m)		

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

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

