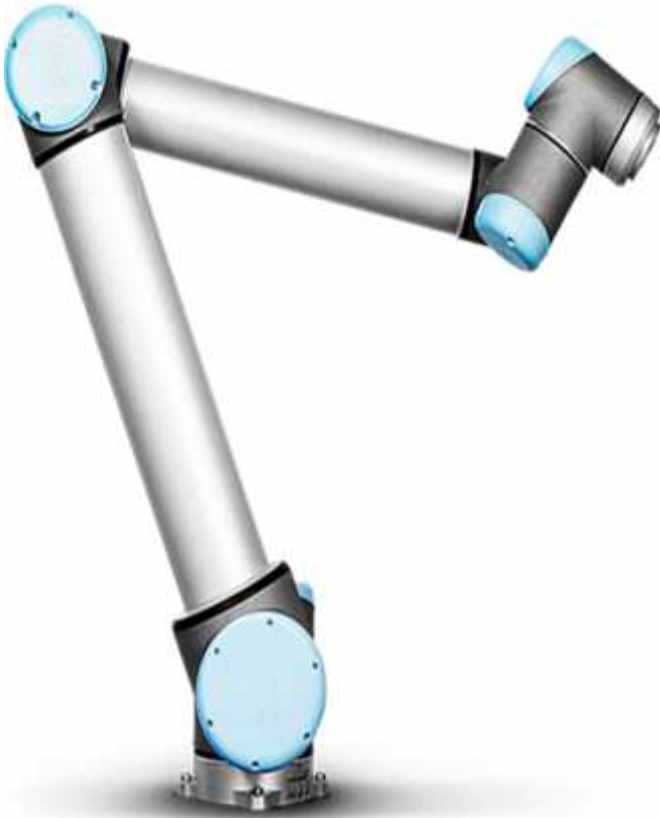




UR10



- Automatiza tareas de hasta **10 kg** (22 libras)
- Alcanza un **radio** de acción de hasta **1300 mm** (51 pulg)
- Rápida amortización

El UR10 de Universal Robots es nuestro mayor robot industrial, diseñado para tareas más grandes donde la precisión y la fiabilidad siguen siendo de suma importancia. Automatiza procesos y tareas con un peso de hasta 10 kg.

Los procesos colaborativos de mayor peso, como el empaquetado, el paletizado, el montaje y pick & place, son muy adecuados para el UR10. Y con un radio de alcance de acción de hasta 1300 mm, el UR10 se ha diseñado para ser más eficaz en las tareas que ocupan un área más amplia. Esto puede ahorrar tiempo en las líneas de producción, donde la distancia puede ser un factor clave.

El UR10 de Universal Robots es fácil de programar y configurar, es colaborativo y seguro, y al igual que nuestros demás robots colaborativos, ofrece una rápida amortización.



Radio
1300 mm/51,2 pulg



Carga
10 kg/22 libras

UR5 Especificaciones técnicas

No. Artículo 110105

Brazo robótico de 6 ejes con un radio de funcionamiento de 850 mm

Peso:	18,4 kg		
Carga:	5 kg		
Alcance:	850 mm		
Rango giro articulaciones:	+/- 360°		
Velocidad:	Articulación: Máx. 180°/s. Herramienta: Típico 1 m/s		
Repetibilidad:	+/- 0,1 mm		
Espacio necesario:	Ø149 mm		
Grados de libertad:	6 articulaciones giratorias		
Tamaño de la caja de control: (ancho x alto x largo)	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Puertos de E/S:		Caja de control	Conector herramienta
	Entradas digitales	16	2
	Salidas digitales	16	2
	Entradas analógicas	2	2
	Salidas analógicas	2	-
Fuente de alimentación de E/S:	24 V 2A en caja de control y 12 V/24 V 600mA en herramienta		
Comunicación:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP		
Programación:	Interfaz gráfica de usuario PolyScope en pantalla táctil de 12" con soporte		
Ruido:	Relativamente silencioso		
Clasificación IP:	IP54		
Consumo de energía:	Aprox. 200W utilizando un programa típico		
Funcionamiento colaborativo:	15 Funciones de seguridad avanzadas Operaciones colaborativas de acuerdo con: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Cláusula 5.4.3		
Materiales:	Aluminio, plástico ABS, plástico PP		
Temperatura:	El robot puede funcionar en un intervalo de temperaturas de 0-50°C		
Fuente de alimentación:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
Cables:	Cable entre el robot y la caja de control (6 m) Cable entre la pantalla táctil y la caja de control (4,5 m)		