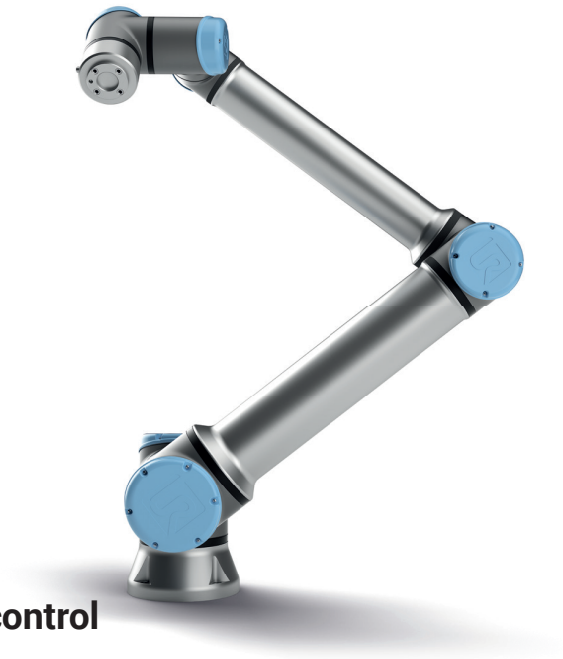
# UR10e Ficha técnica



## Rendimiento

| | | | |
|---|---|---|---|
| Consumo de energía | | Aprox. 350W para un programa típico | |
| Operación de colaboración | | 17 funciones de seguridad ajustables avanzadas, incluyendo supervisión del codo<br>Control remoto de acuerdo con ISO 10218 | |
| Certificaciones | | EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, y EN ISO 10218-1 | |
| Sensor F/P - Fuerza, X-Y-Z | | Sensor F/P - Par, X-Y-Z | |
| Rango | 100 N | Rango | 10 Nm |
| Resolución | 2,0 N | Resolución | 0,02 Nm |
| Precisión | 5,5 N | Precisión | 0,60 Nm |
| Rango de temperatura ambiente | | 0–50°C | |
| Humedad | | 90%RH (sin condensación) | |

## Especificación

| | |
|---|---|
| Carga útil | 10kg / 22lbs |
| Alcance | 1300mm / 51,2in |
| Grados de libertad | 6 articulaciones giratorias |
| Programación | Interfaz gráfica del usuario PolyScope con pantalla táctil de 12" con soporte |

## Movimiento

| | | |
|---|---|---|
| Repetibilidad de posición | +/-0,05mm con carga, según ISO 9283 | |
| Movim. del eje del brazo robot. | Radio de acción | Velocidad máxima |
| Base | ± 360° | ± 120°/s |
| Hombro | ± 360° | ± 120°/s |
| Codo | ± 360° | ± 180°/s |
| Muñeca 1 | ± 360° | ± 180°/s |
| Muñeca 2 | ± 360° | ± 180°/s |
| Muñeca 3 | ± 360° | ± 180°/s |
| Velocidad típica de TCP | | 1 m/s / 39,4 in/s |

## Funciones

| | | |
|---|---|---|
| Clasificación IP | IP54 | |
| Clase ISO Sala limpia | 5 | |
| Ruido | Menos de 65dB(A) | |
| Montaje del robot | Cualquier orientación | |
| Puertos de E/S en herramienta | Entrada digital<br>Salida digital<br>Entrada analógica<br>Salida analógica<br>Interface UART (9.6k-5Mbps) | 2<br>2<br>2<br>0 |
| E/S de fuente de alimentación en herramienta | 12V/24V 600mA continuos, 2A por periodos cortos | |

## Características físicas

| | |
|---|---|
| Huella | Ø 190 mm |
| Materiales | Aluminio, Plásticos de PP, Acero |
| Tipo de conector para herramienta del robot | M8 \| M8 8-pin |
| Long. cable del brazo robótico | 6m / 236in |
| Peso incluyendo cable | 33,5 kg / 73,9lbs |

# Caja de control

## Funciones

| | | |
|---|---|---|
| Clasificación IP | IP44 | |
| Clase ISO Sala limpia | 6 | |
| Rango de temperatura ambiente | 0–50°C | |
| Puertos de E/S | Entrada digital<br>Salida digital<br>Entrada analógica<br>Salida analógica<br>Control a 500 Hz, 4 entradas digitales en cuadratura de alta velocidad dedicadas | 16<br>16<br>2<br>2 |
| E/S de fuente de alimentación | 24 V 2A | |
| Comunicación | Frecuencia de control: 500 Hz<br>ModbusTCP. Frecuencia de señal de 500 Hz<br>ProfiNet y EthernetIP. Frecuencia de señal de 500 Hz<br>Puertos USB: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0 | |
| Fuente de alimentación | 100-240VAC, 47-440Hz | |
| Humedad | 90%RH (sin condensación) | |

## Características físicas

| | |
|---|---|
| Tamaño de la caja de control (anch. x alt. x prof.) | 475mm × 423mm × 268mm / 18,7in × 16,7in × 10,6in |
| Peso | Máx. 13,6kg / 30,0lbs |
| Materiales | Acero |

# Consola de programación

## Funciones

| | |
|---|---|
| Clasificación IP | IP54 |
| Humedad | 90%RH (sin condensación) |
| Resolución de pantalla | 1280 x 800 píxeles |

## Características físicas

| | |
|---|---|
| Materiales | Plástico |
| Peso incluyendo 1m de cable de TP | 1,6kg / 3,5lbs |
| Longitud del cable | 4,5m / 177,17in |