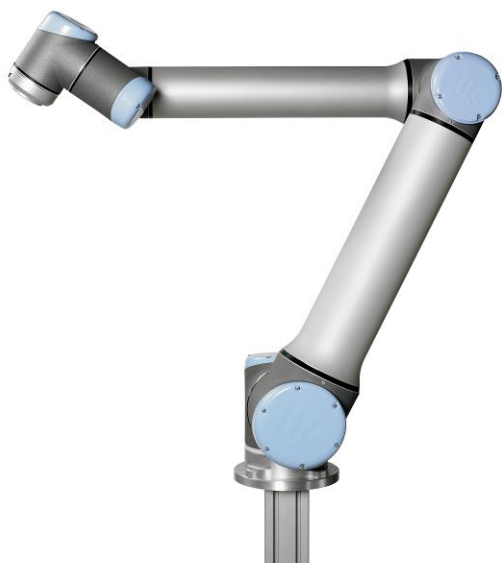


Робот – манипулятор Universal Robots 10 (UR10)



1. Модель:	UR10
2. Вес:	28,9 кг
3. Полезная нагрузка:	10 кг
4. Зона досягаемости:	1300 мм
5. Диапазон объема движений сочленений:	+/-360° для всех соединений
6. Скорость:	Соединение: макс. 120/180 °/сек Инструмент: примерно 1м/сек
7. Стабильность позиционирования:	+/-0,1 мм
8. Площадь у основания:	Ø190 мм
9. Степень свободы:	6 шарнирных соединений
10. Размер блока управления(Ш*В*Г)	475 мм * 423 мм * 268 мм
11. Порты ввода-вывода:	10 цифровых входов, 10 цифровых выходов, 4 аналоговых входа, 2 аналоговых выхода
12. Ввод-вывод электропитания:	24 В 1200 мА в блоке управления и 12 В/24 В 600 мА в инструменте
13. Связь:	гнезда TCP/IP-Ethernet Modbus TCP
14. Программирование:	поликопический графический интерфейс пользователя на 12-дюймовом сенсорном экране с креплением
15. Уровень шума:	сравнительно низкий
16. Классификация по IP:	IP54
17. Потребляемая мощность:	примерно 350 Вт при использовании стандартной программы
18. Совместная работа:	испытан в соответствии с разделами 5.10.1 и 5.10.5 EN ISO 10218-1:2006
19. Материалы:	алюминий, нержавеющая сталь, пластик АБС
20. Температура:	робот может работать при температурах от 0 до 50°C
21. Электропитание:	200-240 В переменного тока, 50-60 Гц
22.	6-метровый кабель между роботом и блоком управления
23.	6-метровый кабель между сенсорным экраном и блоком управления

