

UR10		UR10e		
<b>Prestazioni</b>				
Ripetibilità	±0.1 mm / ±0.0039 in (4 mils)	+/- 0,05 mm, con carico utilizzabile, in base a ISO 9283		
Gamma di temperatura ambiente	0-50°	0-50°C		
Consumo di corrente	Min 90W, Tipico 250W, Max 500W	Circa 400 W con un programma tipico		
Funzionamento in collaborazione	15 funzioni di sicurezza avanzate regolabili. Funzione di sicurezza approvata TÜV NORD Collaudata in conformità con: EN ISO 13849:2008 PL d	17 funzioni di sicurezza regolabili avanzate, tra cui il monitoraggio del gomito robot. Comandi in remoto secondo la norma ISO10218		
<b>Specifiche</b>				
Carico utile	10 kg / 22 lbs	5 kg / 11 lbs		
Portata:	1300 mm / 51.2 in	850 mm / 33,5 in		
Gradi di libertà	6 giunti rotanti	6 giunti rotanti DOF		
Programmazione	Interfaccia utente grafica Polyscope su schermo touch da 12 pollici con supporto	Interfaccia grafica utente Polyscope su schermo tattile da 12 pollici con supporto.		
<b>Movimento</b>				
Movimento assiale del robot	Raggio d'azione Velocità massima	Velocità massima	Raggio d'azione Velocità massima	Velocità massima
Base	± 360°	± 120°/Sec.	± 360°	± 120°/Sec.
Spalla	± 360°	± 120°/Sec.	± 360°	± 120°/Sec.
Gomito	± 360°	± 180°/Sec.	± 360°	± 180°/Sec.
Polso 1	± 360°	± 180°/Sec.	± 360°	± 180°/Sec.
Polso 2	± 360°	± 180°/Sec.	± 360°	± 180°/Sec.
Polso 3	± 360°	± 180°/Sec.	Infinita	± 180°/Sec.
Tool center point	1 m/Sec. / 39.4 in/Sec.		1 m/Sec. / 39.4 in/Sec.	
<b>Caratteristiche</b>				
Classificazione IP	IP54	IP54		
Classe ISO Clean Room	5	5		
Rumorosità	72dB	Inferiore a 65 dB(A)		
Posizione di installazione robot	Qualsiasi	Qualsiasi orientamento		
Porte I/O	Ingresso digitale	2	Ingressi digitali	2
	Uscita digitale	2	Uscite digitali	2
	Ingresso analogico	2	Ingressi analogici	2
	Uscita analogica	0	Uscite analogiche	0
Alimentazione al tool	12 V/24 V 600 mA	Interfaccia UART (9.6k-5Mbps) 12V/24V 600mA continua, 2A per periodi più brevi		
<b>Corpo robot</b>				
Ingombro alla base	Ø190mm	Ø 190 mm		
Materiali	Alluminio, plastiche PP	Alluminio, plastica PP, acciaio		
Tipo di connettore Tool	M8	M8   M8 8-pin		
Lunghezza cavo di collegamento robot	6 m / 236 in	6 m / 236 in		
Peso meccanica robot con cavo	28,9 kg / 63.7 lbs	33,5 kg / 73,9 lbs		

## UR prima generazione

### QUADRO ELETTRICO

#### Caratteristiche

Classificazione IP	IP20	
Classe ISO Clean Room	6	
Rumorosità	<65dB(A)	
Porte I/O	Ingresso digitale	16
	Uscita digitale	16
	Ingresso analogico	2
	Uscita analogica	2
Alimentazione I/O:	24V 2A	
Comunicazione	TCP/IP 100Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP	
Fonte di alimentazione	100-240 VAC, 50-60 Hz	
Gamma di temperatura ambiente	0-50°	

#### Struttura quadro elettrico

Dimensioni	475 x 423 x 268 mm / 18.7 x 16.7 x 10.6 in
Peso	UR3, UR5 15 kg / 33,1 lbs UR10 17 kg / 37,5 lbs
Materiali	Lamiera

### TERMINALE DI PROGRAMMAZIONE

#### Caratteristiche

Classificazione IP	IP20
Struttura	
Materiali	Alluminio, PP
Peso	1,5 kg
Lunghezza cavo	4,5 m / 177 in

## UR e-SERIES

### QUADRO ELETTRICO

#### Caratteristiche

Classificazione IP	IP44	
Classe ISO Clean Room	6	
Porte I/O	Ingressi digitali	16
	Uscite digitali	16
	Ingressi analogici	2
	Uscite analogiche	2
	4 ingressi digitali ad alta velocità in quadratura a 500Hz	
Alimentazione I/O:	24V 2A	
Comunicazione	Frequenza di controllo: 500 Hz ModbusTCP: Frequenza segnale 500 Hz ProfiNet e EthernetIP: Frequenza segnale 500 Hz Porte USB: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0	
Fonte di alimentazione	100-240VAC, 47-440Hz	
Gamma di temperatura ambiente	0-50°	

#### Struttura quadro elettrico

Dimensioni	475 mm x 423 mm x 268 mm 18.7 in x 16.7 in x 10.6 in
------------	---

#### Peso unità di controllo

UR3e	Max 13 kg / 28,7 lbs
UR5e	Max 13,6 kg / 30,0 lbs
UR10e	Max 13,6 kg / 30,0 lbs
Materiali	Lamiera

### TERMINALE DI PROGRAMMAZIONE

#### Caratteristiche

Classificazione IP	IP54
Struttura	
Materiali	Plastica
Peso	1,6 kg / 3,5 lbs
Lunghezza cavo	4,5 m / 177,17 in