

# UR10e 技術仕様



## パフォーマンス

消費電力	約350W (一般的なプログラム稼働状態)		
安全システム	17すべての調整可能な先進安全機能 (カテゴリ3、PL d 準拠のエルボー部動作モニタリングを含む)。ISO 10218準 拠の遠隔操作		
TUV Nord認証	EN ISO 13849 -1 (カテゴリ3、PL d)、およびEN ISO 10218 -1完全準拠		
F/T センサー - 力成分Fx, Fy, Fz 3方向	F/T センサー - モーメント成分Tx, Ty, Tz 3方向		
測定範囲	100 N	測定範囲	10 Nm
測定分解能	2.0 N	測定分解能	0.02 Nm
測定精度	5.5 N	測定精度	0.60 Nm
周囲温度範囲	0-50°C*		
湿度	90%RH (結露なきこと)		

## 仕様

可搬重量	12.5Kg
リーチ	1300m m
自由度	6軸(ジョイント)
プログラミング	Polyscop eグラフィカルユーザーインターフェース (12インチ) タッチスクリーン

## 移動

位置繰返し精度	±0.05mm 荷重負荷状態で測定、ISO 928 3に準拠	
ジョイント動作	動作範囲	最大速度
ベース	± 360°	± 120°/秒
ショルダー	± 360°	± 120°/秒
エルボー	± 360°	± 180°/秒
リスト1	± 360°	± 180°/秒
リスト2	± 360°	± 180°/秒
リスト3	± 360°	± 180°/秒
標準TCP速度	1メートル/秒	

## 特長

IP等級	IP54
ISO クリーンルーム等級	5
騒音	65d B(A)以下
ロボットの設置	取付方向問わず
ツール入出力	デジタル入力 2 デジタル出力 2 アナログ入力 2 ツール通信RS-485
ツールフランジ入出力電源	12/24V、600mA (連続稼働時)、2A (ピーク時)

## ハードウェア

フットプリント	Ø190m m
材料	アルミニウム、PPプラスチック
ツールコネクタタイプ	M8   M8 8 -pin
ケーブル長ロボットアーム	6m
重量(ケーブル含む)	33.5kg

\*ジョイントを高速連続動作させた場合、許容周囲温度が下がることがあります。

## コントロールボックス

### 特長

IP等級	IP44
ISO クリーンルーム等級	6
周囲温度	0-50°C
入出力ポート	デジタル入力 16 デジタル出力 16 アナログ入力 2 アナログ出力 2 500Hz z通信周期, 独立した4チャンネル高速パルス入力
入出力電源	24V 2 A
通信	同期周期: 500Hz z Modbus TCP: 500Hz z 通信周期 Profibus, Ethernet/IP: 通信周期 USBポート: 1 U SB 2.0, 1 U SB 3.0
電源	100 -240 VAC, 47 -44 0Hz
湿度	90%RH (結露なきこと)

### ハードウェア

コントロールボックスのサイズ (幅×高さ×奥行)	475mm x 423mm x 268mm / 18.7in x 16.7in x 10.6in
重量	最大13.6kg
材料	主に鉄製

## ティーチペンダント

### 特長

IP等級	IP54
湿度	90%RH (結露なきこと)
画面解像度	1280 x 800 ピクセル

### ハードウェア

材料	PPプラスチック
重量(TPケーブル1mを含む)	1.6kg
ケーブル長	4.5m