

UR10e Cobot

Hohe Reichweite mit viel Traglast

Der UR10e punktet durch seine Reichweite bei kompakter Leichtbauweise. Selbst in den entlegensten Winkeln Ihrer Produktion wird er Sie unterstützen. Er ist unser Top-Modell zum Schweißen, Palettieren oder Maschinenbeladen. Der UR10e ist auch als OEM-System und mit Teach Pendant mit 3-stufigem Zustimmungstaster verfügbar.

HOHE NUTZLAST BEI LANGER REICHWEITE: DER UR10e

HEBT SCHWER, VERBRAUCHT WENIG, DAMIT SIE EFFEKTIVER FERTIGEN

- Der lange Roboterarm stemmt bis zu 12,5 kg Gewicht bei einer gleichzeitig geringen Stellfläche von 190 mm Durchmesser. Damit ist er eine kompakte und robuste Alternative zu herkömmlichen Industrierobotern.
- Mit einem durchschnittlichen Energieverbrauch von 350 Watt investieren Sie mit dem UR10e in eine langfristig attraktive Roboterlösung. Optimieren Sie Ihre Prozesse bei wettbewerbsfähigen Kosten.

DER UR10e: EIN DYNAMISCHER INDUSTRIEROBOTER

FLEXIBEL EINSETZBAR FÜR IHRE ZUKUNFTSFÄHIGE FERTIGUNG

- Sie wollen in eine Lösung investieren, die Sie auch in 10 Jahren noch zuverlässig unterstützt? Im UR10e haben Sie genau den richtigen Roboter gefunden. Flexibel und zuverlässig automatisiert er vielfältige Aufgaben, die lange Reichweiten erfordern – ob das Palettieren, Schweißen oder Maschinenbeschicken.



Eigenschaften

Spezifikationen

Traglast	12,5 kg
Reichweite	1300 mm
Freiheitsgrad	6 rotierende Gelenke
Programmierung	12-Zoll-Touchscreen mit PolyScope grafischer Bedienoberfläche
Wiederholgenauigkeit gemäß ISO 9283	± 0,05 mm

F/T Sensor

Messbereich (Kraft, x-y-z)	100,0 N
Auflösung (Kraft, x-y-z)	5,0 N
Genauigkeit (Kraft, x-y-z)	5,5 N
Messbereich (Moment, x-y-z)	10,0 Nm
Auflösung (Moment, x-y-z)	0,2 Nm
Genauigkeit (Moment, x-y-z)	0,5 Nm

max. Geschwindigkeit

Fuß	± 120°/s
Schulter	± 120°/s
Ellenbogen	± 180°/s
Handgelenk 1	± 180°/s
Handgelenk 2	± 180°/s
Handgelenk 3	± 180°/s

Technische Daten

Grundfläche	Ø 190 mm
Material	Aluminium, Kunststoff, Stahl

Stromverbrauch

Maximaler Durchschnitt	615 W
Typischer Stromverbrauch bei moderater Betriebseinstellung (ungefähr)	350 W
Kollaborationsbetrieb	17 konfigurierbare Sicherheitfunktionen
Zertifikate	EN ISO 13849-1, PLd Kategorie 3, EN ISO 10218-1

Arbeitsradius

Fuß	± 360°
Schulter	± 360°
Ellenbogen	± 360°
Handgelenk 1	± 360°
Handgelenk 2	± 360°
Handgelenk 3	± 360°

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP54
Reinraumklasse ISO 14644-1	5
Lärmbelastung	< 65 dB(A)
Roboterhalterung	Jede
I/O-Anschlüsse (dig. in/out, ana. in)	2, 2, 2
I/O Stromversorgung im Werkzeug	12/24 V
I/O Netzteil	2 A (Dual pin), 1 A (Single pin)

Anschlussstyp (Endeffektor)	M8 M8 8-pin (Stiftstecker), EN ISO-9409-1-50-4-M6
Kabellänge Arm-Schaltkasten	6 m (236 in)
Gewicht inkl. Kabel	33,5 kg
Umgebungstemperaturbereich	0-50 °C (32-122 °F)
Feuchtigkeit	= 90% RH (nicht kondensierend)