



UR10 机器人参数简介

编辑：王一粟

机器人软件适用版本：

适用机器人：UR10 CB3

编辑时间：2016/3/19

机器人技术参数

机械臂自重	28.9 公斤		
有效负载	10.0 公斤		
工作范围	1300 毫米		
关节运动范围	所有关节±360°		
速度	基座和肩部关节最大 120° /秒 肘部、手腕 1、2 和 3 关节最大 180° /秒 工具端额定速度：1000 毫米/秒		
重复定位精度	±0.03 毫米		
安装尺寸	直径 190 毫米		
自由度	6 个旋转关节		
控制箱尺寸（宽 X 高 X 深）	475 毫米 X 423 毫米 X 268 毫米		
I/O 端口	控制柜	工具端	
	数字量输入	16	2
	数字量输出	16	2
	模拟量输入	2	2
	模拟量输出	2	
I/O 电源	工具箱：24V2A，工具端：12V/24V600mA		
通讯	TCP/IP 100Mbit:IEEE802.3μ，100BASE-TX 以太网借口 MODBUS TCP		
编程	在 12 寸触摸屏（带固定支架）PolyScope 用户图形界面完成		
噪声	噪声很小		
IP 等级	IP54		
功耗	工作时大约 350W		
人机协作	15 个高级安全配置功能 符合：EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011 ,clause5.4.3 ISO/TS 15066		
材料	铝合金，ABS 塑料，PP 塑料		
工作环境温度	0-50℃		
控制箱电源	100-240VAC，50-60Hz		
设计寿命周期	36,000 小时（全速全负载）		
电缆长度	机械臂到控制箱：6 米 触摸屏到控制箱：4.5 米		