



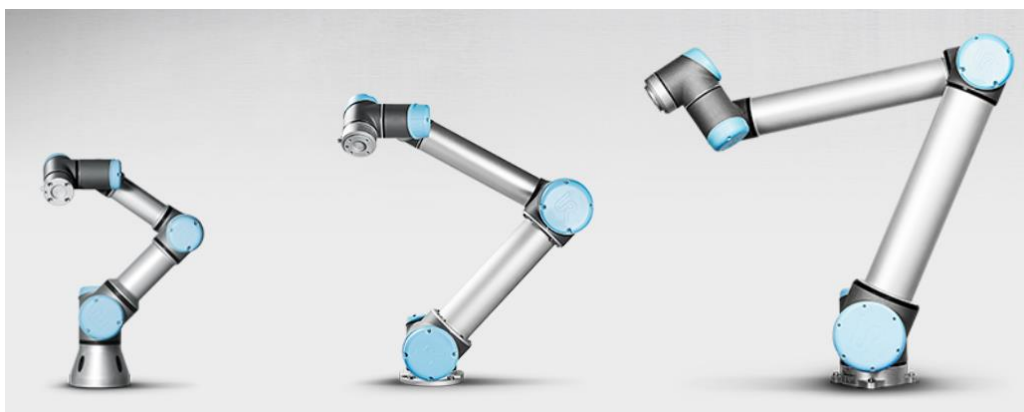
UR3 Technical Specifications

产品序列号 110103

6軸機器手臂，工作範圍 500公厘

重量:	11 公斤		
有效負載:	3 公斤		
工作範圍:	500 公厘		
關節範圍:	+/- 360度 終端關節可無限旋轉		
速度:	所有腕關節: 360 度/秒 其他關節: 180 度/秒 工具端: 1 公尺/秒		
可重複精準度:	+/- 0.1 公厘		
安裝面積:	Ø118 公厘		
自由度:	6個旋轉關節		
控制箱尺寸(長x高x寬):	475 公厘 x 423 公厘 x 268公厘		
I/O 端口:		控制箱	工具端
	數位輸入	16	2
	數位輸出	16	2
	類比輸入	2	2
	類比輸出	2	-
I/O 電源:	24 V 2A 工具箱, 12V/24V 600 mA 工具端		
通訊:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX 乙太網路端口 & Modbus TCP		
編程:	Polyscope 圖形用戶介面, 12吋觸控式螢幕與支架		
噪音:	相對低噪音		
IP級別:	IP64		
功耗:	在正常程式運作下約為 100W		
人機協作:	15 個進階安全設置功能		
材質:	鋁合金, PP塑料		
溫度:	機器人可在 0-50° C 的溫度範圍內工作*		
電源:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
電線:	連接機器人和控制箱的電線 (6 公尺) 連接觸控式螢幕和控制箱的電線 (4.5 公尺)		

*) 關節在高速連續運轉時，工作環境溫度應該降低。



UR3 机器人

UR5 机器人

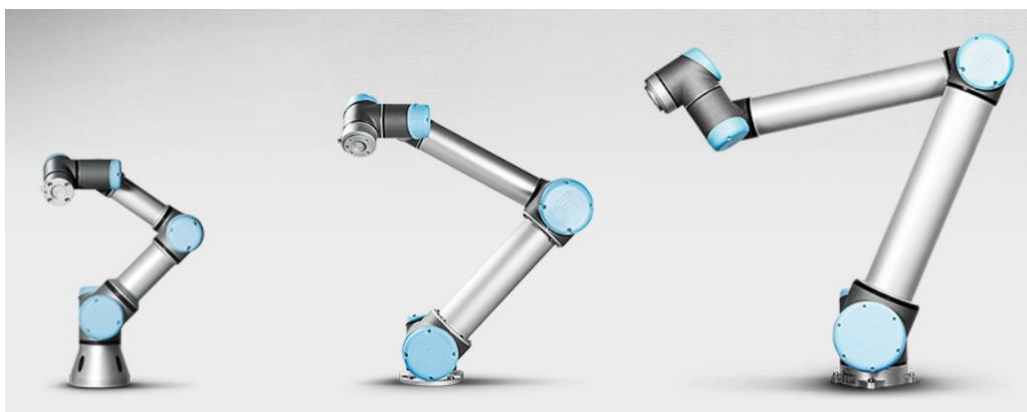
UR10 机器人



我们不承担任何印刷错误或技术指标变化引发的责任

6关节机械臂，工作半径850毫米

自重:	18.4公斤		
有效负载:	5公斤		
工作范围:	850毫米		
关节范围:	+/- 360° 度		
速度:	关节: 最大180度/秒 工具: 1米/秒		
可重复精度:	+/- 0.1毫米		
安装面积:	直径149毫米		
自由度:	6个旋转关节		
控制箱尺寸(宽 高 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:	控制箱中为24 V 2 A, 工具中为12 V/24 V 600 mA		
通讯:	TCP/IP 100 Mbit;IEEE 802.3u, 100BASE-TX 以太网接口& Modbus TCP		
编程:	在12" 触摸屏 (带固定架) 的PolyScope 图形用户界面上进行		
噪声:	噪声小		
IP 分类:	IP54		
功耗:	运行典型的程序时大约为200 W		
协同操作:	15个高级安全配置功能 测试符合: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Clause 5.4.3		
材料:	铝合金, ABS塑料, PP塑料		
温度:	机器人可在0-50 C 的温度范围内工作		
电源:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
所有关节上的:	连接机器人和控制箱的电缆(6米) 连接触摸屏和控制箱的电缆(4.5米)		



UR3 机器人

UR5 机器人

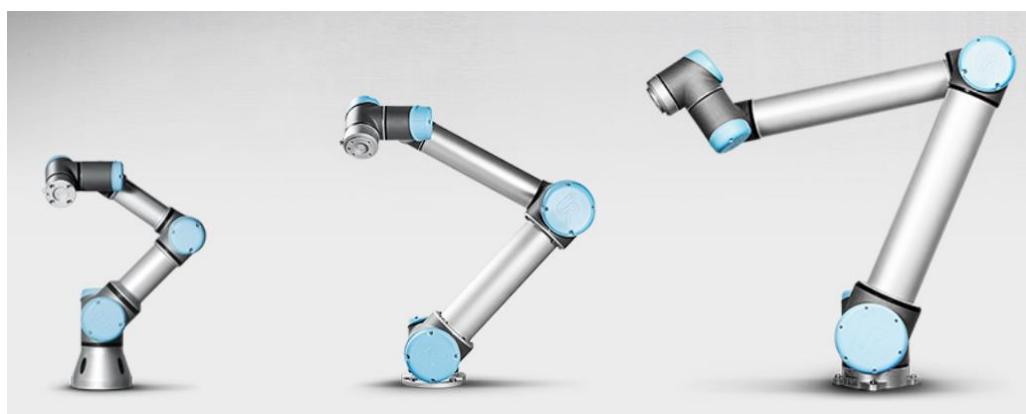
UR10 机器人



我们不承担任何印刷错误或技术指标变化引发的责任

6关节机械臂，工作半径1300毫米

自重:	28.9公斤		
有效负载:	10公斤		
工作范围:	1300毫米		
关节范围:	+/- 360° 度		
速度:	基座和肩部: 120度/秒 肘部、手腕1、手腕2、手腕3: 180度/秒 工具: 1米/秒		
可重复精度:	+/- 0.1毫米		
安装面积:	直径190毫米		
自由度:	6 个旋转关节		
控制箱尺寸(宽 高 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:	控制箱中为24 V 2 A, 工具中为12 V/24 V 600 mA		
通讯:	TCP/IP 100 Mbit;IEEE 802.3u, 100BASE-TX 以太网接口& Modbus TCP		
编程:	在12" 触摸屏 (带固定架) 的PolyScope 图形用户界面上进行		
噪声:	噪声小		
IP 分类:	IP54		
功耗:	运行典型的程序时大约为350 W		
协同操作:	15个高级安全配置功能 测试符合: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Clause 5.4.3		
材料:	铝合金, ABS塑料, PP塑料		
温度:	机器人可在0-50 C 的温度范围内工作		
电源:	100-240 VAC, 50-60 Hz		
所有关节上的:	连接机器人和控制箱的电缆(6米) 连接触摸屏和控制箱的电缆(4.5米)		



UR3 机器人

UR5 机器人

UR10 机器人