

参数表



UNIVERSAL ROBOTS

我们不承担任何印刷错误或技术指标变化引发的责任

	UR3 6关节机械臂	UR5 6关节机械臂	UR10 6关节机械臂
有效负载:	3 公斤	5公斤	10公斤
有效工作半径:	500 毫米	850毫米	1300毫米
关节范围:	+/- 360° 第六轴无限旋转	+/- 360°	+/- 360°
速度:	所有腕关节: 360度/秒 肩、肘、基座关节: 180度/秒 工具端: 1米/秒	关节: 最大180度/秒 工具端: 1 米/秒	基座和肩部: 120度/秒 肘部、手腕1、手腕2、手腕3:180度/秒 工具端: 1米/秒
自重:	11 公斤	18.4公斤	28.9公斤
可重复精度:	+/- 0.03毫米(按照ISO 9283标准)		
底座安装面积:	直径118 毫米	直径149毫米	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:		控制箱	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24V/2A, 工具端为12V/24V 600mA		
通讯:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX 以太网接口& Modbus TCP		
编程:	Polyscope图形化用户界面, 12" 触摸屏带固定支架		
噪音:	噪声小		
IP级别:	IP64	IP54	
功耗:	运行典型的程序时 大约为100W	运行典型的程序时 大约为200W	运行典型的程序时 大约为350W
人机协作:	15个高级安全配置功能		
材质:	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		
电缆:	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)		

香港总公司

香港沙田白石角香港科学园科技大道西16号8楼811-812室
电话: (852) 2425 8136 传真: (852) 2425 8098

网址: www.ict.com.hk / www.ict.com.cn
电邮: marketing@ict.com.hk

• 深圳分公司

电话: (86 755) 8290 0794
传真: (86 755) 8295 1453

• 东莞分公司

电话: (86 769) 2202 6215
传真: (86 769) 2203 1860

• 广州分公司

电话: (86 20) 3801 1593
传真: (86 20) 3801 1595

• 苏州分公司

电话: (86 512) 6818 7309
传真: (86 512) 6818 7310

• 上海分公司

电话: (86 21) 6336 6878
传真: (86 21) 6336 6879