

Roboterarm UR-10e

Technische Universität Braunschweig | Institut für Baustoffe, Massivbau und Brandschutz | FG Baustoffe
baustoffe@ibmb.tu-bs.de | Telefon +49 (0) 531-391-5401

Beschreibung

Der Roboterarm UR-10e der Firma Universal Robots ist ein kollaborierender Roboter mit einer Traglast von 12,5 kg und einer Reichweite von 1300 mm. Der UR-10e bietet zahlreiche Einsatzmöglichkeiten wie:

- Kleben
- Polieren
- Schweißen
- Pick & Place Aufgaben
- 3D-Druck Lehm/Beton
- und viele weitere Einsatzmöglichkeiten



Technische Daten

- Traglast: 12,5 kg
- Reichweite: 1300 mm
- Betriebstemperaturbereich Umgebungstemperatur: 0 - 50°C
- Rotation der Gelenke: +/- 360 Grad
- Wiederholungsgenauigkeit: +/- 0,05 mm
- Freiheitsgrade: 6 rotierende Gelenke
- Rotation der Gelenke: 180°/Sek. Werkzeug: ca. 1m/sec.
- I/O Ports im Controller: 16 digital ein, 16+4 digital aus, 2 analog ein, 2 analog aus
- I/O Ports im Werkzeug: 2 digital ein, 2 digital aus, 2 analog ein (bei Nichtbenutzung der seriellen Schnittstelle)
- Programmierung: Graphische Benutzeroberfläche, 12" Touchscreen
- I/O Stromversorgung: 24 V 1200 mA im Controller und 12V/24V 600mA im Werkzeug
- Gewicht des Roboters: 34 kg
- Controllergröße: 380mm x 300mm x 220mm