



参数表 UR5

产品序列号 110105

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:	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>控制柜</th> <th>工具端</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>数字量输入</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>数字量输出</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>模拟量输入</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>模拟量输出</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>		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	-
	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)															



Universal Robots (Shanghai) Ltd.

优傲机器人贸易(上海)有限公司
 上海银座企业中心805-807 A
 陕西北路1388号
 上海市普陀区
 200060 上海
 电话: +86 21 6149-9834
 邮件: ur.china@universal-robots.com
 www.universal-robots.com