



Yu: Technische Spezifikation

Maximale Traglast	7 kg
Reichweite	Maximale Reichweite 850 mm Maximale Reichweite 1000 mm (mit 5 kg Traglast)
Vision	Integrierte 2D Vision mit zwei Hochleistungs-LEDs
Feinfühligkeit	Drehmomentsensoren in jeder Achse
Maschinelles Lernen und KI	Integrierte Neural Processing Unit (NPU)
Wiederholgenauigkeit	0,05 mm
Typische Geschwindigkeit (TCP)	1,2 m/s
Maximalgeschwindigkeit (TCP)	2,0 m/s
Gelenkwinkelgrenzen	Max. $\pm 220^\circ$ (konfigurationsabhängig begrenzt)
Maximale Gelenkgeschwindigkeit	Achse 1: 141 $^\circ/s$ Achse 2: 141 $^\circ/s$ Achse 3: 169 $^\circ/s$ Achse 4: 180 $^\circ/s$ Achse 5: 180 $^\circ/s$ Achse 6: 180 $^\circ/s$
Robotergewicht	29 kg
Schutzklasse (Roboter und Steuerung)	IP 54
Spannungsversorgung	200-253 VAC, 47-63 Hz
Durchschnittliche Leistungsaufnahme	250 W
Maximale Stromaufnahme	8 A @ 230 VAC
Umgebungsbedingungen	Temperatur: 5–40 $^\circ C$ Luftfeuchte: 80 % RH (nicht-kondensierend)
Bedienung	Browserbasiertes Programmierinterface Integrierte Python-API mit graphischem UI-Builder

	Handführung mit 3 frei belegbaren Tasten
Sicherheitsfunktionen (Zertifizierung erfolgt gemäß EN ISO 10218-1, EN ISO 13849-1 Pl d, Cat.3)	<p>ES: Emergency Stop ED: Enabling Device OM: Operating Mode SLDS: Safely Limited Drive Speed SLDP: Safely Limited Drive Position SLDT: Safely Limited Drive Torque SLRP: Safely Limited Robot Power SLCP: Safely Limited Cartesian Position SLCO: Safely Limited Cartesian Orientation SLCS: Safely Limited Cartesian Speed PS: Protective Stop Konfigurierbare Safe I/Os</p>
Kommunikation und Schnittstellen (Roboter Steuerung)	<p>16 DI, 16 DO, 4 AI, 4AO 8 SafeDI, 4 SafeDO Ethernet , OPC UA basiertes Gateway (SPS, Cloud, etc.)</p>
Kommunikation und Schnittstellen (End of Arm)	<p>2 A Stromabgabe (24V) M8-Interface (8 Pin): 2 DI, 1 DO, 2 AI, 1DI/O Federkontakt-Interface (kabellose Anbindung): 2 DI, 3 DO, 2 AI, 1DI/O</p>
Handcontroller	<p>Nothalt Zustimmtaster Betriebsartenwahlschalter Ein-/Ausschalten</p>