

Leistung

Stromverbrauch	ca. 100 W bei einem üblichen Programm	ca. 200 W bei einem üblichen Programm	ca. 350 W bei einem üblichen Programm
Kollaborativer Betrieb	17 erweiterte konfigurierbare Sicherheitsfunktionen inklusive Ellbogenüberwachung. Fernsteuerung nach ISO10218.	17 erweiterte konfigurierbare Sicherheitsfunktionen inklusive Ellbogenüberwachung. Fernsteuerung nach ISO10218.	17 erweiterte konfigurierbare Sicherheitsfunktionen inklusive Ellbogenüberwachung. Fernsteuerung nach ISO10218.
Zertifikate	EN ISO13849-1, Cat 3, PLd, und EN ISO 10218-1	EN ISO13849-1, Cat 3, PLd, und EN ISO 10218-1	EN ISO13849-1, Cat 3, PLd, und EN ISO 10218-1
F/T Sensor - Kraft, x-y-z			
Meßbereich	30 N	50 N	100 N
Auflösung	1,0 N	2,5 N	2,0 N
Genauigkeit	3,5 N	4,0 N	5,5 N
F/T Sensor - Moment, x-y-z			
Meßbereich	10 Nm	10 Nm	10 Nm
Auflösung	0,02 Nm	0,04 Nm	0,02 Nm
Genauigkeit	0,10 Nm	0,30 Nm	0,60 Nm
Umgebungstemperaturbereich	0-50°C*	0-50°C	0-50°C
Feuchtigkeit	90% RH (nicht kondensierend)	90% RH (nicht kondensierend)	90% RH (nicht kondensierend)

Spezifikationen

Traglast	3 kg / 6.6 lbs	5 kg / 11 lbs	10 kg / 22 lbs
Reichweite	500 mm / 19.7 in	850 mm / 33.5 in	1300 mm / 51.2 in
Freiheitsgrade	6 rotierende Gelenke	6 rotierende Gelenke	6 rotierende Gelenke
Programmierung	Grafische Benutzeroberfläche auf 12 Zoll Touchscreen von Polyscope mit Aufhängung	Grafische Benutzeroberfläche auf 12 Zoll Touchscreen von Polyscope mit Aufhängung	Grafische Benutzeroberfläche auf 12 Zoll Touchscreen von Polyscope mit Aufhängung

Bewegung

Wiederholgenauigkeit	+/- 0.03 mm mit Ladung gemäß ISO 9283		+/- 0.03 mm mit Ladung gemäß ISO 9283		+/- 0.05 mm mit Ladung gemäß ISO 9283	
Achsenbewegung Roboterarm	Arbeitsreichweite	Max. Geschwindigkeit	Arbeitsreichweite	Max. Geschwindigkeit	Arbeitsreichweite	Max. Geschwindigkeit
Unterbau	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.	± 360	±120°/Sek.
Schulter	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.	± 360	±120°/Sek.
Ellbogen	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.
Handgelenk 1	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.
Handgelenk 2	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.
Handgelenk 3	unendlich	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.	± 360	±180°/Sek.
Typische TCP Geschwindigkeit	1 m/Sek. / 39.4 in/Sek.		1 m/Sek. / 39.4 in/Sek.		1 m/Sek. / 39.4 in/Sek.	

Eigenschaften

IP-Klassifizierung	IP54	IP54	IP54
ISO-Klasse Reinraum	5	6	5
Schallpegel	Weniger als 60 dB(A)	Weniger als 60 dB(A)	Weniger als 60 dB(A)
Roboterhalterung	Jede Ausrichtung	Jede Ausrichtung	Jede Ausrichtung
I/O-Ports	Digital in 2 Digital out 2 Analog in 2 Analog out 0 UART interface (9.6k-5Mbps)	Digital in 2 Digital out 2 Analog in 2 Analog out 0 UART interface (9.6k-5Mbps)	Digital in 2 Digital out 2 Analog in 2 Analog out 0 UART interface (9.6k-5Mbps)
I/O-Stromversorgung im Werkzeug	beständig 12V/24V 600mA, 2A über kürzere Zeiträume	beständig 12V/24V 600mA, 2A über kürzere Zeiträume	beständig 12V/24V 600mA, 2A über kürzere Zeiträume

Beschaffenheit

Standfläche	Ø 128 mm	Ø 149 mm	Ø 190 mm
Materialien	Aluminium, Kunststoff, Stahl	Aluminium, Kunststoff, Stahl	Aluminium, Kunststoff, Stahl
Anschlussstyp (Endeffektor)	M8 M8 8-Pins	M8 M8 8-Pins	M8 M8 8-Pins
Kabellänge Roboterarm	6 m / 236 in	6 m / 236 in	6 m / 236 in
Gewicht inkl. Kabel	11.2 kg / 24.7 lbs	20.6 kg / 45.4 lbs	33.5 kg / 73.9 lbs

* Die Roboter können in einem Temperaturbereich von 0-50°C bei beständiger Gelenkgeschwindigkeit und reduzierter Umgebungstemperatur arbeiten.

TECHNISCHE DATEN

Steuergerät

Eigenschaften

IP-Klassifizierung	IP44
ISO-Klasse Reinraum	6
Umgebungstemperaturbereich	0-50°
I/O-Ports	Digital in 16 Digital out 16 Analog in 2 Analog out 2 500 Hz Abtastrate, 4 separate High-Speed Eingänge
I/O Stromversorgung	24V 2A
Kommunikation	Abtastfrequenz: 500 Hz ModbusTCP: 500 Hz Signalfrequenz ProfiNet und EthernetIP: 500 Hz Signalfrequenz USB ports: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0 Steuerfrequenz: 500 Hz ModbusTCP: 500 Hz
Stromquelle	100-240 VAC, 47-440 Hz
Feuchtigkeit	90% RH (nicht kondensierend)

Beschaffenheit

Größe Steuergerät (BxLxH)	475 mm x 423 mm x 268 mm 18.7 in x 16.7 in x 10.6 in
Gewicht	
UR3e	Max. 13 kg / 28.7 lbs
UR5e	Max. 13,6 kg / 30.0 lbs
UR10e	Max. 13,6 kg / 30.0 lbs
Materialien	Stahl

Programmiergerät

Eigenschaften

IP-Klassifizierung	IP54
Feuchtigkeit	90% RH (nicht kondensierend)
Bildschirmauflösung	1280 x 800 Pixel

Beschaffenheit

Materialien	Kunststoff
Gewicht inkl. 1m des TP-Kabels	1.6 kg / 3.5 lbs
Kabellänge	4.5 m / 177.17 in

Steigen Sie noch heute bei Universal Robots ein

Universal Robots verfügt über mehr als 50 örtliche Niederlassungen und ein weltweites Netzwerk an Vertriebspartnern (Distributoren und Systemintegratoren).