

UR3e

UR5e

UR10e

UR16e

Specyfikacja

Udźwig	3 kg (6.6 lbs)	5 kg (11 lbs)	10 kg (22 lbs)	16 kg (35.3 lbs)
Zasięg	500 mm (19.7 in)	850 mm (33.5 in)	1300 mm (51.2 in)	900 mm (35.4 in)
Stopnie swobody	6 obrotowych przegubów			
Programowanie	Graficzny interfejs użytkownika Polyscope na 12-calowym ekranie dotykowym			

Wydajność

Zużycie energii, średnio maksymalnie	300 W	570 W	615 W	585 W
Bezpieczeństwo	17 regulowanych funkcji bezpieczeństwa			
Certyfikaty	EN ISO 13849-1, PLd Cat. 3, EN ISO 10218-1			

Detekcja siły, narzędzie kołnierza	Siła, x-y-z	Moment, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment, x-y-z
Zakres	30.0 N	10.0 Nm	50.0 N	10.0 Nm	100.0 N	10.0 Nm	160.0 N	10.0 Nm
Precyzja	2.0 N	0.1 Nm	3.5 N	0.2 Nm	5.0 N	0.3 Nm	2.5 N	0.4 Nm
Dokładność	3.5 N	0.1 Nm	4.0 N	0.3 Nm	5.5 N	0.6 Nm	5.5 N	0.6 Nm

Ruch

Powtarzalność wg ISO 9283	± 0.03 mm		± 0.03 mm		± 0.05 mm		± 0.05 mm	
Ruch osi	Zakres pracy	Prędkość maksymalna	Zakres pracy	Prędkość maksymalna	Zakres pracy	Prędkość maksymalna	Zakres pracy	Prędkość maksymalna
Baza	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
Bark	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
Łokiec	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Nadgarstek 1	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Nadgarstek 2	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Nadgarstek 3	Nieograniczony	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Prędkość typowego TCP	1 m/s (39.4 in/s)							

Cechy

Klasyfikacja IP	IP54			
ISO 14644-1 Class Cleanroom	5			
Hałas	Poniżej 60 dB(A)	Poniżej 65 dB(A)	Poniżej 65 dB(A)	Poniżej 65 dB(A)
Montaż robota	Dowolny kierunek			
Porty I/O				
Cyfrowe wej.	2			
Cyfrowe wyj.	2			
Analogowe wej.	2			
Napięcie zasilania narzędzia I/O	12/24 V			
Zasilanie narzędzia I/O	600 mA	1,5 A (podwójne) 1 A (pojedyncze)	2 A (podwójne) 1 A (pojedyncze)	2 A (podwójne) 1 A (pojedyncze)

Fizyczne

Obrys bazy	Ø 128 mm	Ø 149 mm	Ø 190 mm	Ø 190 mm
Materiały	Aluminium, plastik, stal			
Narzędzie (efektor końcowy), typ złącza	M8 M8 8-pin			
Długość przewodu robota	6 m (236 in)			
Masa z przewodem	11.2 kg (24.7 lbs)	20.6 kg (45.4 lbs)	33.5 kg (73.9 lbs)	33.1 kg (73 lbs)
Zakres temperatury podczas pracy	0-50°C			
Wilgotność	90%RH (bez kondensacji)			

DANE TECHNICZNE

Moduł sterowania

Cechy

Klasyfikacja IP	IP44
ISO 14644-1 Class Cleanroom	6
Zakres temperatury powietrza	0-50°C
Porty I/O	
Cyfrowe wej.	16
Cyfrowe wyj.	16
Analogowe wej.	2
Analogowe wyj.	2
Kwadratowe wejścia cyfrowe	4
Zasilanie I/O	24V 2A
Komunikacja	Częstotliwość sterowania 500 Hz Modbus TCP PROFINET Ethernet/IP USB 2.0, USB 3.0
Źródło zasilania	100-240VAC, 47-440Hz
Wilgotność	90%RH (bez kondensacji)
Fizyczne	
Wielkość modułu sterowania (SxWxG)	475 mm x 423 mm x 268 mm (18.7 in x 16.7 in x 10.6 in)
Masa	12 kg (26.5 lbs)
Materiały	Stal malowana proszkowo

Pilot uczenia robota

Cechy

Klasyfikacja IP	IP54
Wilgotność	90%RH (bez kondensacji)
Rozdzielczość ekranu	1280 x 800 pikseli
Fizyczne	
Materiały	Plastik, PP
Masa wraz z 1m przewodem	1.6 kg (3.5 lbs)
Długość przewodu	4.5 m (177.17 in)

Zacznij z Universal Robots już dziś

Universal Robots ma ponad 50+ lokalnych biur i rozbudowaną sieć partnerów na całym świecie (dystrybutorzy i integratorzy systemów).