

UR3e

Données techniques

Rendement

Consommation électrique	Approx. 100W pour un programme type		
Opération de collaboration	17 fonctions de sécurité avancées paramétrables, incluant la surveillance du coude. Prise de contrôle à distance suivant ISO 10218		
Certifications	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, et EN ISO 10218-1		
Capteur F/T - Force, x-y-z	Capteur F/T - Couple, x-y-z		
Plage d'utilisation	30 N	Plage d'utilisation	10 Nm
Résolution	1,0 N	Résolution	0,02 Nm
Précision	3,5 N	Précision	0,10 Nm
Plage de température ambiante	0-50°C*		
Humidité	90% RH (sans condensation)		

Caractéristiques techniques

Charge	3kg / 6,6lbs		
Portée	500mm / 19,7in		
Degrés de liberté	6 articulations pivotantes		
Programmation	Interface utilisateur graphique Polyscope sur un écran tactile de 12 pouces		

Mouvement

Repetabilité de position	+/- 0,03mm, en charge, suivant ISO 9283		
Mouvement de l'axe du bras robotisé	Rayon de travail	Vitesse maximale	
Base	± 360°	± 180°/s	
Épau	± 360°	± 180°/s	
Coude	± 360°	± 180°/s	
Poignet 1	± 360°	± 360°/s	
Poignet 2	± 360°	± 360°/s	
Poignet 3	Infini	± 360°/s	
Vitesse nominale du TCP	1m/s / 39,4 in/s		

Caractéristiques

Classification IP	IP54		
Classe ISO Salle blanche	5		
Bruit	Moins de 60dB(A)		
Montage du robot	Dans toutes les directions		
Ports E/S sur l'outil	Entrée numérique	2	
	Sortie numérique	2	
	Entrée analogique	2	
	Sortie analogique	0	
	Interface UART (9,6k - 5Mbps)		
Alimentation E/S sur l'outil	12V/24V 600mA continue, 2A sur de courtes périodes		

Physique

Emprise de montage	Ø 128 mm		
Matériaux	Aluminium, PP, Acier		
Type de connecteur outil (préhenseur)	M8 M8 8-pin		
Longueur du câble du bras robotisé	6m / 236in		
Poids incluant le câble	11,2kg / 24,7lbs		

*Ce robot peut fonctionner avec une plage de températures de 0-50 °C. À haute vitesse d'articulation continue, la température ambiante maximale peut être réduite.



Boîtier de commande

Caractéristiques

Classification IP	IP44	
Classe ISO Salle blanche	6	
Plage de température ambiante	0-50°C	
Ports E/S	Entrée numérique	16
	Sortie numérique	16
	Entrée analogique	2
	Sortie analogique	2
	contrôle à 500Hz, 4 entrées digitales hautes fréquences dédiées (quadrature)	
Alimentation E/S	24V 2A	
Communication	Fréquence de contrôle: 500Hz ModbusTCP: communication 500Hz ProfiNet et EthernetIP: communication 500Hz USB ports: 1 USB2.0, 1 USB3.0	
Source d'alimentation	100-240VAC, 47-440Hz	
Humidité	90% RH (sans condensation)	

Physique

Taille du boîtier de commande (LxHxP)	475mm x 423mm x 268mm 18,7in x 16,7in x 10,6in	
Poids	Max 13kg / 28,7lbs	
Matériaux	Acier	

Pendant d'apprentissage

Caractéristiques

Classification IP	IP54	
Humidité	90% RH (sans condensation)	
Resolution de l'écran	1280 x 800 pixels	

Physique

Matériaux	PP	
Poids incluant 1m de câble du TP	1,6kg / 3,5lbs	
Longueur de câble	4,5m / 177in	



UNIVERSAL ROBOTS

universal-robots.com