

UR3

UR5

UR10

Rendement

Rétabilité	±0,1 mm / ±0,0039 pouce (4 mils)	±0,1 mm / ±0,0039 pouce (4 mils)	±0,1 mm / ±0,0039 pouce (4 mils)
Plage de température ambiante	0-50°C*	0-50°C	0-50°C
Consommation électrique	90 W min., 125 W normal, 250 W max.	90 W min., 150 W normal, 325 W max.	90 W min., 250 W normal, 500 W max.
Opération de collaboration	15 fonctions de sécurité réglables avancées Fonction de sécurité certifiée TÜV NORD Testé en conformité avec : EN ISO 13849:2008 PL d	15 fonctions de sécurité réglables avancées Fonction de sécurité certifiée TÜV NORD Testé en conformité avec : EN ISO 13849:2008 PL d	15 fonctions de sécurité réglables avancées Fonction de sécurité certifiée TÜV NORD Testé en conformité avec : EN ISO 13849:2008 PL d

Caractéristiques techniques

Charge	3 kg / 6,6 livres	5 kg / 11 livres	10 kg / 22 livres
Portée	500 mm / 19,7 pouces	850 mm / 33,5 pouces	1 300 mm / 51,2 pouces
Degrés de liberté	6 articulations pivotantes	6 articulations pivotantes	6 articulations pivotantes
Programmation	Interface utilisateur graphique Polyscope sur un écran tactile de 12 pouces	Interface utilisateur graphique Polyscope sur un écran tactile de 12 pouces	Interface utilisateur graphique Polyscope sur un écran tactile de 12 pouces
Mouvement			
Mouvement de l'axe du bras robotisé			
Base	Rayon de travail ± 360°	Rayon de travail ± 360°	Rayon de travail ± 360°
Épaule	Vitesses maximum ± 180°/sec. ± 360°/sec.	Vitesses maximum ± 180°/sec. ± 360°/sec.	Vitesses maximum ± 120°/sec. ± 120°/sec.
Coude	± 360° ± 180°/sec.	± 360° ± 180°/sec.	± 360° ± 180°/sec.
Poignet 1	± 360° ± 360°/sec.	± 360° ± 180°/sec.	± 360° ± 180°/sec.
Poignet 2	± 360° ± 360°/sec.	± 360° ± 180°/sec.	± 360° ± 180°/sec.
Poignet 3	Infini	± 360° ± 360°/sec.	± 360° ± 180°/sec.
Outil typique	1 m/sec. / 39,4 pouces/sec.	1 m/sec. / 39,4 pouces/sec.	1 m/sec. / 39,4 pouces/sec.

Caractéristiques

Classification IP	IP64	IP54	IP54
Classe ISO Salle blanche	5	5	5
Bruit	70dB	72dB	72dB
Montage du robot	Dans toutes les directions	Dans toutes les directions	Dans toutes les directions
Ports E/S sur l'outil	Entrée numérique 2 Sortie numérique 2 Entrée analogique 2 Sortie analogique 0	Entrée numérique 2 Sortie numérique 2 Entrée analogique 2 Sortie analogique 0	Entrée numérique 2 Sortie numérique 2 Entrée analogique 2 Sortie analogique 0
Alimentation E/S sur l'outil	12 V/24 V 600 mA dans l'outil	12 V/24 V 600 mA dans l'outil	12 V/24 V 600 mA dans l'outil
Physique			
Emprise de montage	Ø 128 mm	Ø 149 mm	Ø 190 mm
Matériaux	Aluminium, plastiques PP M8	Aluminium, plastiques PP M8	Aluminium, plastiques PP M8
Type de connecteur d'outil	6 m / 236 pouces 11 kg / 24,3 livres	6 m / 236 pouces 18,4 kg / 40,6 livres	6 m / 236 pouces 28,9 kg / 63,7 livres

*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	IP20
Classe ISO Salle blanche	6
Bruit	<65 dB(A)
Ports E/S	Entrée numérique 16 Sortie numérique 16 Entrée analogique 2 Sortie analogique 2
Alimentation E/S	24 V Z A
Communication	TCP/IP 100 Mbit, Modbus TCP Profinet, Ethernet/IP
Source d'alimentation	100-240 VCA, 50-60 Hz
Plage de température ambiante	0-50°C

Physique

Taille du boîtier de commande (LxHxP)	475 mm x 423 mm x 268 mm / 18,7 x 16,7 x 10,6 pouces
Poids	UR3, UR5 15 kg / 33,1 livres UR10 17 kg / 37,5 livres
Matériaux	Acier

PENDANT D'APPRENTISSAGE

Caractéristiques

Classification IP	IP20
Physique	
Matériaux	Aluminium, PP
Poids	1,5 kg
Longueur de câble	4,5 m / 177 pouces

