

UR3e

UR5e

UR10e

Spécifications

Charge utile	3 kg (6.6 lbs)	5 kg (11 lbs)	10 kg (22 lbs)
Portée	500 mm (19.7 in)	850 mm (33.5 in)	1300 mm (51.2 in)
Degrés de liberté	6 articulations pivotantes		
Programmation	Interface utilisateur graphique Polyscope sur écran tactile 12 pouces		

Performances

Consommation maximale en utilisation standard	300 W	570 W	615 W
Consommation moyenne en utilisation standard	100 W	200 W	350 W
Opération de collaboration	17 fonctions de sécurité		
Certifications	EN ISO 13849-1, PLd Catégorie 3, et EN ISO 10218-1		

Capteur F/T	Force, x-y-z	Couple, x-y-z	Force, x-y-z	Couple, x-y-z	Force, x-y-z	Couple, x-y-z
Plage	30.0 N	10.0 Nm	50.0 N	10.0 Nm	100.0 N	10.0 Nm
Résolution	2.0 N	0.1 Nm	3.5 N	0.2 Nm	5.0 N	0.2 Nm
Précision	3.5 N	0.1 Nm	4.0 N	0.3 Nm	5.5 N	0.5 Nm

Mouvement

Répétabilité de position selon ISO 9283	± 0.03 mm	± 0.03 mm	± 0.05 mm			
Mouvement de l'axe du bras robotisé	Plage de travail	Vitesse maximale	Plage de travail	Vitesse maximale	Plage de travail	Vitesse maximale
Base	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s
Épaule	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s
Coude	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Poignet 1	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Poignet 2	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Poignet 3	Infinie	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Vitesse nominal du TCP (PCO)	1 m/s (39.4 in/s)					

Caractéristiques

Classification IP	IP54		
Classe ISO Salle blanche	5		
Niveau sonore	Moins de 60 dB(A)	Moins de 65 dB(A)	Moins de 65 dB(A)
Montage du robot	Dans toutes les directions		
Ports E/S sur l'outil			
Entrées numérique	2		
Sorties numérique	2		
Entrées analogique	2		
Alimentation E/S sur l'outil	12/24 V		
Alimentation E/S sur l'outil	600 mA	1.5 A (Double broche) 1 A (Simple broche)	2 A (Double broche) 1 A (Simple broche)

Caractéristiques physiques

Emprise de montage	Ø 128 mm	Ø 149 mm	Ø 190 mm
Matériaux	Aluminium, Plastique, Acier		
Type de connecteur d'outil (effecteur)	M8 M8 8-broches		
Longueur du câble du bras robotisé	6 m (236 in)		
Poids avec câble	11.2 kg (24.7 lbs)	20.6 kg (45.4 lbs)	33.5 kg (73.9 lbs)
Plage de température ambiante	0-50°C		
Humidité	90% HR (sans condensation)		

UR16e

16 kg (35.3 lbs)

900 mm (35.4 in)

585 W

350 W

Force, x-y-z	Couple, x-y-z
160.0 N	10.0 Nm
5.0 N	0.2 Nm
5.5 N	0.5 Nm

± 0.05 mm

Plage de travail	Vitesse maximale
± 360°	± 120°/s
± 360°	± 120°/s
± 360°	± 180°/s
± 360°	± 180°/s
± 360°	± 180°/s
± 360°	± 180°/s

Moins de 65 dB(A)

2 A (Double broche) 1 A (Simple broche)

Ø 190 mm

33.1 kg (73 lbs)

DONNÉES TECHNIQUES

Boîtier de commande

Caractéristiques

Classification IP	IP44
Salle blanche ISO	6
Plage de température ambiante	0-50°C
Ports E/S	
Entrées numérique	16
Sorties numérique	16
Entrées analogique	2
Sorties analogique	2
Entrées numériques	4
Alimentation E/S	24V 2A
Communication	Fréquence de contrôle: 500 Hz Modbus TCP PROFINET Ethernet/IP USB 2.0, USB 3.0
Source d'alimentation	100-240VAC, 47-440Hz
Humidité	90%HR (sans condensation)

Caractéristiques physiques

Taille du boîtier de commande (LxHxP)	462 mm x 418 mm x 268 mm (18.2 in x 16.5 in x 10.6 in)
Poids	12 kg (26,5 lbs)
Matériaux	Acier revêtu de poudre

Pendentif d'apprentissage

Caractéristiques

Classification IP	IP54
Humidité	90%HR (sans condensation)
Résolution de l'affichage	1280 x 800 pixels

Caractéristiques physiques

Matériaux	Plastique
Poids avec 1 m de câble TP	1,6 kg (3,5 lbs)
Longueur de câble	4,5 m (177,17 in)

Commencez dès aujourd'hui avec Universal Robots

Universal Robots est représenté dans plus de 50 délégations locales et possède un large réseau de partenaires (distributeurs et intégrateurs) dans le monde entier.