

Technische Daten

UR3

UR5

UR10

Leistung

Wiederholgenauigkeit	±0,1 mm / ±0,0039 in (4 mils)	±0,1 mm / ±0,0039 in (4 mils)	±0,1 mm / ±0,0039 in (4 mils)
Umgebungstemperaturbereich	0-50*	0-50°	0-50°
Stromverbrauch	Min. 90 W, typisch 125 W, max. 250 W	Min. 90 W, typisch 150 W, max. 325 W	Min. 90 W, typisch 250 W, max. 500 W
Kollaborationsbetrieb	15 erweiterte Sicherheitsfunktionen. Vom TÜV NORD genehmigte Sicherheitsfunktion Test in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849:2008 PL d	15 erweiterte Sicherheitsfunktionen. Vom TÜV NORD genehmigte Sicherheitsfunktion Test in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849:2008 PL d	15 erweiterte Sicherheitsfunktionen. Vom TÜV NORD genehmigte Sicherheitsfunktion Test in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849:2008 PL d

Spezifikation

Traglast	3 kg	5 kg	10 kg
Reichweite	500 mm	850 mm	1300 mm
Freiheitsgrade	6 rotierende Gelenke	6 rotierende Gelenke	6 rotierende Gelenke
Programmierung	Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung	Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung	Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung

Bewegungen

Achsbewegung, Roboterarm	Arbeitsradius	Max. Geschwindigkeit	Arbeitsradius	Max. Geschwindigkeit	Arbeitsradius	Max. Geschwindigkeit
Fuß	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 120°/Sek.
Schulter	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 120°/Sek.
Ellenbogen	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 1	± 360°	± 360°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 2	± 360°	± 360°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.
Gelenk 3	Unendlich	± 360°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.	± 360°	± 180°/Sek.
Typisches Werkzeug		1 m/Sek.		1 m/Sek.		1 m/Sek.

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP64	IP54	IP54
ISO Reinraum Klassifizierung	5	5	5
Lärmbelastung	70dB	72dB	72dB
Roboterbefestigung	Jede	Jede	Jede
I/O-Anschlüsse	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0
I/O-Stromversorgung im Werkzeug	12 V/24 V 600 mA in Werkzeug	12 V/24 V 600 mA in Werkzeug	12 V/24 V 600 mA in Werkzeug

Technische Daten

Grundfläche	Ø 128mm	Ø 149mm	Ø 190mm
Material	Aluminium, PP-Kunststoff	Aluminium, PP-Kunststoff	Aluminium, PP-Kunststoff
Werkzeugverbindung, Typ	M8	M8	M8
Kabellänge, Roboterarm	6 m	6 m	6 m
Gewicht einschl. Kabel	11 kg	18,4 kg	28,9 kg

*Der Roboter kann in einem Temperaturbereich von 0-50°C arbeiten. Bei hoher anhaltender Gelenkgeschwindigkeit wird die Umgebungstemperatur gesenkt.

SCHALTKASTEN

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP20
ISO Reinraum Klassifizierung	6
Lärmbelastung	<65dB(A)
I/O-Anschlüsse	Digital ein 16 Digital aus 16 Analog ein 2 Analog aus 2
I/O-Stromversorgung	24V 2A
Kommunikation	TCP/IP 100 Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP
Stromquelle	100-240 VAC, 50-60 Hz
Umgebungstemperaturbereich	0-50°

Technische Daten

Maße Schaltkasten	475 mm x 423 mm x 268 mm
Gewicht	UR3, UR5 15 kg UR10 17 kg
Material	Stahl

TEACH PANEL

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP20
--------------------------	------

Technische Daten

Material	Aluminium, PP
Gewicht	1,5 kg
Kabellänge	4,5 m

