



UR3 Technische Spezifikationen

Artikel Nr. 110103

6-achsiger Roboterarm mit einem Arbeitsradius von 500 mm

| Gewicht: | 11 kg | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|-----------------------|---------------|-----------------------|-----------------|----|---|-----------------|----|---|----------------|---|---|----------------|---|---|
| Traglast: | 3 kg | | | | | | | | | | | | | | | |
| Reichweite: | 500 mm | | | | | | | | | | | | | | | |
| Rotation der Gelenke: | +/- 360° endlose Rotation am Gelenk an der Werkzeugschnittstelle | | | | | | | | | | | | | | | |
| Geschwindigkeit: | Alle Drehgelenke: 360°/Sek. Andere Gelenke: 180°/Sek. Werkzeug: in der Regel 1m/s | | | | | | | | | | | | | | | |
| Wiederholgenauigkeit: | +/- 0,1 mm | | | | | | | | | | | | | | | |
| Grundfläche: | Ø118 mm | | | | | | | | | | | | | | | |
| Anzahl Gelenke: | 6 Drehgelenke | | | | | | | | | | | | | | | |
| Schaltschrankgröße (B x H x T): | 475 mm x 423 mm x 268 mm | | | | | | | | | | | | | | | |
| E/A-Anschlüsse: | <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Schaltschrank</th> <th>Werkzeugschnittstelle</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Digitaleingänge</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Digitalausgänge</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Analogeingänge</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Analogausgänge</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table> | | Schaltschrank | Werkzeugschnittstelle | Digitaleingänge | 16 | 2 | Digitalausgänge | 16 | 2 | Analogeingänge | 2 | 2 | Analogausgänge | 2 | - |
| | Schaltschrank | Werkzeugschnittstelle | | | | | | | | | | | | | | |
| Digitaleingänge | 16 | 2 | | | | | | | | | | | | | | |
| Digitalausgänge | 16 | 2 | | | | | | | | | | | | | | |
| Analogeingänge | 2 | 2 | | | | | | | | | | | | | | |
| Analogausgänge | 2 | - | | | | | | | | | | | | | | |
| E/A-Stromversorgung: | 24 V 2A im Schaltschrank und 12 V/24 V 600 mA an der Werkzeugschnittstelle | | | | | | | | | | | | | | | |
| Kommunikation: | TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet-Buchse & Modbus TCP | | | | | | | | | | | | | | | |
| Programmierung: | PolyScope grafische Benutzeroberfläche auf einem 12" Touchscreen mit Montagevorrichtung | | | | | | | | | | | | | | | |
| Lautstärke: | Vergleichsweise geräuschlos | | | | | | | | | | | | | | | |
| Schutzklasse: | IP64 | | | | | | | | | | | | | | | |
| Stromverbrauch: | Ca. 100 Watt | | | | | | | | | | | | | | | |
| Kollaborierender Betrieb: | 15 fortgeschrittene Sicherheitsfunktionen | | | | | | | | | | | | | | | |
| Material: | Aluminium, PP plastic | | | | | | | | | | | | | | | |
| Temperatur: | Der Roboter kann bei einer Umgebungstemperatur von 0-50°C arbeiten* | | | | | | | | | | | | | | | |
| Stromversorgung: | 100-240 VAC, 50-60 Hz | | | | | | | | | | | | | | | |
| Verkabelung: | Kabel zwischen Roboter und Schaltschrank (6 m) Kabel zwischen Touchscreen und Schaltschrank (4,5 m) | | | | | | | | | | | | | | | |

*) Während konstant hoher Geschwindigkeit
ist die Umgebungstemperatur reduziert.

Universal Robots A/S
Energivej 25
DK-5260 Odense S
Dänemark
+45 89 93 89 89

www.universal-robots.com
sales@universal-robots.com

