

Szczegóły techniczne

	UR3	UR5	UR10
Wydajność			
Powtarzalność	±0,1 mm / ±0,0039 cala (4 milicale)	±0,1 mm / ±0,0039 cala (4 milicale)	±0,1 mm / ±0,0039 cala (4 milicale)
Zakres temperatur otoczenia	0–50°*	0–50°	0–50°
Zużycie energii	Min. 90 W, typ. 125 W, maks. 250 W	Min. 90 W, typ. 150 W, maks. 325 W	Min. 90 W, typ. 250 W, maks. 500 W
Obsługa w celu zapewnienia współpracy	15 zaawansowanych regulowanych funkcji bezpieczeństwa. Funkcja bezpieczeństwa zatwierdzona przez TÜV NORD Testowano zgodnie z: EN ISO 13849:2008 PL d	15 zaawansowanych regulowanych funkcji bezpieczeństwa. Funkcja bezpieczeństwa zatwierdzona przez TÜV NORD Testowano zgodnie z: EN ISO 13849:2008 PL d	15 zaawansowanych regulowanych funkcji bezpieczeństwa. Funkcja bezpieczeństwa zatwierdzona przez TÜV NORD Testowano zgodnie z: EN ISO 13849:2008 PL d
Specyfikacja			
Udźwig	3 kg / 6,6 funta	5 kg / 11 funtów	10 kg /22 funty
Zasięg	500 mm / 19,7 cala	850 mm / 33,5 cala	1300 mm / 51,2 cala
Stopnie swobody	6 przegubów obrotowych	6 przegubów obrotowych	6 przegubów obrotowych
Programowanie	Graficzny interfejs poliskopowy na 12-calowym ekranie ekran dotykowy do zamontowania	Graficzny interfejs poliskopowy na 12-calowym ekranie ekran dotykowy do zamontowania	Graficzny interfejs poliskopowy na 12-calowym ekranie ekran dotykowy do zamontowania

Ruch

Ramię robotyczne z ruchem po osi	Zakres pracy	Prędkość maksymalna	Zakres pracy	Prędkość maksymalna	Zakres pracy	Prędkość maksymalna
Podstawa	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 120°/sek.
Ramię	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 120°/sek.
Łokieć	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.
Przegub 1	± 360°	± 360°/sek.	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.
Przegub 2	± 360°	± 360°/sek.	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.
Przegub 3	Nieskończony	± 360°/sek.	± 360°	± 180°/sek.	± 360°	± 180°/sek.
Typowe narzędzie	1 m/sek. / 39,4 cala/sek.		1 m/sek. / 39,4 cala/sek.		1 m/sek. / 39,4 cala/sek.	

Cechy						
Klasyfikacja IP	IP64		IP54		IP54	
Klasa czystości pomieszczeń według ISO	5		5		5	
Hałas	70dB		72dB		72dB	
Montowanie robota	Dowolny		Dowolny		Dowolny	
Porty wej./wyj.	Wejście cyfrowe	2	Wejście cyfrowe	2	Wejście cyfrowe	2
	Wyjście cyfrowe	2	Wyjście cyfrowe	2	Wyjście cyfrowe	2
	Wejście analogowe	2	Wejście analogowe	2	Wejście analogowe	2
	Wyjście analogowe	0	Wyjście analogowe	0	Wyjście analogowe	0
Zasilanie wej./wyj. w narzędziu	12 V/24 V 600 mA w narzędziu		12 V/24 V 600 mA w narzędziu		12 V/24 V 600 mA w narzędziu	

Ilość fizycznie			
zajmowanego miejsca	Ø128 mm	Ø149 mm	Ø190 mm
Materiały	Aluminium, tworzywa polipropylenowe	Aluminium, tworzywa polipropylenowe	Aluminium, tworzywa polipropylenowe
Typ złącza narzędzia	M8	M8	M8
Ramię robotyczne długości kabla	6 m / 236 cali	6 m / 236 cali	6 m / 236 cali
Waga z przewodem	11 kg /24,3 funta	18,4 kg / 40,6 funta	28,9 kg / 63,7 funta

*Robot może pracować w zakresie temperatur 0–50°C. Przy wysokiej ciągłej prędkości przegubu, zakres temperatur się zmniejsza

MODUŁ STEROWANIA

Cechy		
Klasyfikacja IP	IP20	
Klasa czystości pomieszczeń według ISO	6	
Hałas	<65 dB(A)	
Porty wej./wyj.	Wejście cyfrowe	16
	Wyjście cyfrowe	16
	Wejście analogowe	2
	Wyjście analogowe	2
Zasilanie wej./wyj.	24 V 2 A	
Komunikacja	TCP/IP 100Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP	
Źródło zasilania	100–240 V AC, 50–60 Hz	
Zakres temperatur otoczenia	0–50°	

Ilość fizycznie		
Wielkość modułu sterowania (SxWxG)	475 mm x 423 mm x 268 mm / 18,7 x 16,7 x 10,6 cala	
Waga	UR3, UR5	15 kg / 33,1 funtów
	UR10	17 kg / 37,5 funtów
Materiały	Stal	

PILOT UCZENIA ROBOTA

Cechy	
Klasyfikacja IP	IP20
Ilość fizycznie	
Materiały	Aluminium, tworzywa polipropylenowe
Waga	1,5 kg
Długość przewodu	4,5 m / 177 cali

