

UR3

Leistung

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

Spezifikation

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

Bewegungen

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

Eigenschaften

IP-Klassifikation	IP64
ISO Reinraum Klassifizierung	5
Lärmbelastung	70dB
Roboterbefestigung	Jede
I/O-Anschlüsse	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

Technische Daten

Grundfläche	Ø 128mm
Material	Aluminium, PP-Kunststoff
Werkzeugverbindung, Typ	M8
Kabellänge, Roboterarm	6 m
Gewicht einschl. Kabel	11 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	15 kg
Material	Stahl

TEACH PANEL

Eigenschaften

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

Technische Daten

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

