



UR3 Dane techniczne

Wersja: 110103

Sześcioprzegubowy manipulator z promieniem roboczym 500 mm

Waga:	11 kg															
Udźwig:	3 kg															
Zasięg:	500 mm															
Zakres przegubów:	+/- 360° Nieskończony obrót końcowego przegubu															
Prędkość:	Wszystkie przeguby „nadgarstka” 360 stopni/sek. Inne przeguby: 180 stopni/sek. Narzędzie: Typowo 1 m/s.															
Powtarzalność:	+/- 0,1 mm															
Obrys:	Ø118 mm															
Stopnie swobody:	6 obracających się przegubów															
Wymiary skrzynki sterującej (WxHxD):	475 mm x 423 mm x 268 mm															
Porty I/O:	<table><tr><td></td><td>Skrzynka sterująca</td><td>Uchwyt narzędziowy</td></tr><tr><td>Wejście cyfrowe</td><td>16</td><td>2</td></tr><tr><td>Wyjście cyfrowe</td><td>16</td><td>2</td></tr><tr><td>Wejście analogowe</td><td>2</td><td>2</td></tr><tr><td>Wyjście analogowe</td><td>2</td><td>-</td></tr></table>		Skrzynka sterująca	Uchwyt narzędziowy	Wejście cyfrowe	16	2	Wyjście cyfrowe	16	2	Wejście analogowe	2	2	Wyjście analogowe	2	-
	Skrzynka sterująca	Uchwyt narzędziowy														
Wejście cyfrowe	16	2														
Wyjście cyfrowe	16	2														
Wejście analogowe	2	2														
Wyjście analogowe	2	-														
Zasilanie we wy:	24 V 2 A w skrzynce sterującej 12 V/24 V 600 mA w narzędziu															
Komunikacja:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Gniazdko ethernet i Modbus TCP															
Programowanie:	Graficzny interfejs poliskopowy na dwunastocalowym ekranie dotykowymi do zamontowania															
Poziom hałasu:	Stosunkowo niegłośny															
Klasyfikacja IP:	IP64															
Zużycie energii:	Ok. 100 watt przy wykorzystaniu typowego programu															
Działanie wspomagające pracę:	15 zaawansowanych regulowanych funkcji bezpieczeństwa															
Materiały:	Aluminium, plastik PP															
Temperatura:	Robot może pracować w zakresie temperatur 0-50°C*															
Zasilanie:	100-240 V AC, 50-60 Hz															
Kable:	Kabel pomiędzy robotem a skrzynką kontrolną (6 m) Kabel pomiędzy ekranem dotykowym a skrzynką kontrolną (4,5 m)															

*) Przy wysokiej ciągłej prędkości przegubu zmniejszana jest temperatura otoczenia.

Universal Robots A/S

Energivej 25
DK-5260 Odense S
Dania
+45 89 93 89 89

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

