



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:	Ø128 mm		
Anzahl Gelenke:	6 Drehgelenke		
Schaltschrankgröße (B x H x T):	475 mm x 423 mm x 268 mm		
E/A-Anschlüsse:	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