

# UR3

## Leistung

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

## Spezifikation

<b>Traglast</b>	3 kg
<b>Reichweite</b>	500 mm
<b>Freiheitsgrade</b>	6 rotierende Gelenke
<b>Programmierung</b>	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.
<b>Typisches Werkzeug</b>		1 m/Sek.

## Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP64
<b>ISO Reinraum Klassifizierung</b>	5
<b>Lärmbelastung</b>	70dB
<b>Roboterbefestigung</b>	Jede
<b>I/O-Anschlüsse</b>	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0
<b>I/O-Stromversorgung</b>	12 V/24 V 600 mA in Werkzeug
<b>im Werkzeug</b>	

## Technische Daten

<b>Grundfläche</b>	Ø 128mm
<b>Material</b>	Aluminium, PP-Kunststoff
<b>Werkzeugverbindung, Typ</b>	M8
<b>Kabellänge, Roboterarm</b>	6 m
<b>Gewicht einschl. Kabel</b>	11 kg

# SCHALTKASTEN

## Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP20
<b>ISO Reinraum Klassifizierung</b>	6
<b>Lärmbelastung</b>	<65dB(A)
<b>I/O-Anschlüsse</b>	Digital ein 16 Digital aus 16 Analog ein 2 Analog aus 2
<b>I/O-Stromversorgung</b>	24V 2A
<b>Kommunikation</b>	TCP/IP 100 Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP
<b>Stromquelle</b>	100–240 VAC, 50–60 Hz
<b>Umgebungstemperaturbereich</b>	0–50°
<b>Technische Daten</b>	
<b>Maße Schaltkasten</b>	475 mm x 423 mm x 268 mm
<b>Gewicht</b>	15 kg
<b>Material</b>	Stahl

# TEACH PANEL

## Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP20
<b>Technische Daten</b>	
<b>Material</b>	Aluminium, PP
<b>Gewicht</b>	1,5 kg
<b>Kabellänge</b>	4,5 m



\*Der Roboter kann in einem Temperaturbereich von 0–50°C arbeiten. Bei hoher anhaltender Gelenkgeschwindigkeit wird die Umgebungstemperatur gesenkt.