



UR3 Technical Specifications

Réf. 110103

Bras robotique 6 axes, avec un rayon de travail de 500 mm

Poids :	11 kg		
Charge :	3 kg		
Portée :	500 mm		
Plages d'articulation :	+/- 360° Rotation infinie sur le dernier axe		
Vitesse :	3 axes du poignet : 360 degrés/sec. Autres axes : 180 degrés/sec. Outil : Généralement 1 m/s.		
Répétabilité :	+/- 0,1 mm		
Encombrement :	Ø118 mm		
Degrés de liberté :	6 axes		
Taille du boîtier de commande (LxHxP) :	475 mm x 423 mm x 268 mm		
Ports E/S :		Contrôleur	Poignet
	Entrées numériques	16	2
	Sorties numériques	16	2
	Entrées analogiques	2	2
	Sorties analogiques	2	-
Alimentation E/S :	24 V 2 A dans le boîtier de commande et 12 V/24 V 600 mA dans l'outil		
Communication :	TCP/IP 100 Mbit : IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket et Modbus TCP		
Programmation :	Interface utilisateur graphique Polyscope sur un écran tactile de 12 pouces avec fixation		
Bruit :	Relativement silencieux		
Classification IP :	IP64		
Consommation électrique :	Environ 100 watts en utilisant un programme courant		
Fonctionnement collaboratif :	15 fonctions de sécurité réglables avancées		
Matériaux :	Aluminium, plastique PP		
Température :	Ce robot peut fonctionner dans une plage de température de 0-50 °C*		
Alimentation :	100-240 VCA, 50-60 Hz		
Câblage :	Câble entre robot et contrôleur (6 m) Câble entre écran tactile et contrôleur (4,5 m)		

*) A une vitesse angulaire continuellement élevée, la plage de température est réduite.

Universal Robots A/S
Energivej 25
DK-5260 Odense S
Danemark
+45 89 93 89 89

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

