

## UR3e

## UR5e

## UR10e

## Spécifications

|                   |   |                  |                   |
|-------------------|---|------------------|-------------------|
| Charge utile      | 3 kg (6.6 lbs)  | 5 kg (11 lbs)    | 10 kg (22 lbs)    |
| Portée            | 500 mm (19.7 in)  | 850 mm (33.5 in) | 1300 mm (51.2 in) |
| Degrés de liberté | 6 articulations pivotantes  |                  |                   |
| Programmation     | Interface utilisateur graphique Polyscope sur écran tactile 12 pouces |                  |                   |

## Performances

|   |  |       |       |
|---|--|-------|-------|
| Consommation maximale en utilisation standard | 300 W  | 570 W | 615 W |
| Consommation moyenne en utilisation standard  | 100 W  | 200 W | 350 W |
| Opération de collaboration                    | 17 fonctions de sécurité                           |       |       |
| Certifications                                | EN ISO 13849-1, PLd Catégorie 3, et EN ISO 10218-1 |       |       |

| Capteur F/T | Force, x-y-z | Couple, x-y-z | Force, x-y-z | Couple, x-y-z | Force, x-y-z | Couple, x-y-z |
|-------------|--------------|---------------|--------------|---------------|--------------|---------------|
| Plage       | 30.0 N       | 10.0 Nm       | 50.0 N       | 10.0 Nm       | 100.0 N      | 10.0 Nm       |
| Résolution  | 2.0 N        | 0.1 Nm        | 3.5 N        | 0.2 Nm        | 5.0 N        | 0.2 Nm        |
| Précision   | 3.5 N        | 0.1 Nm        | 4.0 N        | 0.3 Nm        | 5.5 N        | 0.5 Nm        |

## Mouvement

|   |                   |                  |                  |                  |                  |                  |
|---|-------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|
| Répétabilité de position selon ISO 9283 | ± 0.03 mm         | ± 0.03 mm        | ± 0.05 mm        |                  |                  |                  |
| Mouvement de l'axe du bras robotisé     | Plage de travail  | Vitesse maximale | Plage de travail | Vitesse maximale | Plage de travail | Vitesse maximale |
| Base                                    | ± 360°            | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 120°/s         |
| Épaule                                  | ± 360°            | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 120°/s         |
| Coude                                   | ± 360°            | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         |
| Poignet 1                               | ± 360°            | ± 360°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         |
| Poignet 2                               | ± 360°            | ± 360°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         |
| Poignet 3                               | Infinie           | ± 360°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         | ± 360°           | ± 180°/s         |
| Vitesse nominal du TCP (PCO)            | 1 m/s (39.4 in/s) |                  |                  |                  |                  |                  |

## Caractéristiques

|                              |                            |   |   |
|------------------------------|----------------------------|---|---|
| Classification IP            | IP54                       |   |   |
| Classe ISO Salle blanche     | 5                          |   |   |
| Niveau sonore                | Moins de 60 dB(A)          | Moins de 65 dB(A)                         | Moins de 65 dB(A)                       |
| Montage du robot             | Dans toutes les directions |   |   |
| Ports E/S sur l'outil        |                            |   |   |
| Entrées numérique            | 2                          |   |   |
| Sorties numérique            | 2                          |   |   |
| Entrées analogique           | 2                          |   |   |
| Alimentation E/S sur l'outil | 12/24 V                    |   |   |
| Alimentation E/S sur l'outil | 600 mA                     | 1.5 A (Double broche) 1 A (Simple broche) | 2 A (Double broche) 1 A (Simple broche) |

## Caractéristiques physiques

|  |                             |                    |                    |
|--|-----------------------------|--------------------|--------------------|
| Emprise de montage                     | Ø 128 mm                    | Ø 149 mm           | Ø 190 mm           |
| Matériaux                              | Aluminium, Plastique, Acier |                    |                    |
| Type de connecteur d'outil (effecteur) | M8   M8 8-broches           |                    |                    |
| Longueur du câble du bras robotisé     | 6 m (236 in)                |                    |                    |
| Poids avec câble                       | 11.2 kg (24.7 lbs)          | 20.6 kg (45.4 lbs) | 33.5 kg (73.9 lbs) |
| Plage de température ambiante          | 0-50°C                      |                    |                    |
| Humidité                               | 90% HR (sans condensation)  |                    |                    |

## UR16e

16 kg (35.3 lbs)

900 mm (35.4 in)

585 W

350 W

| Force, x-y-z | Couple, x-y-z |
|--------------|---------------|
| 160.0 N      | 10.0 Nm       |
| 5.0 N        | 0.2 Nm        |
| 5.5 N        | 0.5 Nm        |

± 0.05 mm

| Plage de travail | Vitesse maximale |
|------------------|------------------|
| ± 360°           | ± 120°/s         |
| ± 360°           | ± 120°/s         |
| ± 360°           | ± 180°/s         |
| ± 360°           | ± 180°/s         |
| ± 360°           | ± 180°/s         |
| ± 360°           | ± 180°/s         |

Moins de 65 dB(A)

2 A (Double broche) 1 A (Simple broche)

Ø 190 mm

33.1 kg (73 lbs)

## DONNÉES TECHNIQUES

## Boîtier de commande

## Caractéristiques

|                               |  |
|-------------------------------|--|
| Classification IP             | IP44   |
| Salle blanche ISO             | 6  |
| Plage de température ambiante | 0-50°C   |
| Ports E/S                     |  |
| Entrées numérique             | 16   |
| Sorties numérique             | 16   |
| Entrées analogique            | 2  |
| Sorties analogique            | 2  |
| Entrées numériques            | 4  |
| Alimentation E/S              | 24V 2A   |
| Communication                 | Fréquence de contrôle: 500 Hz<br>Modbus TCP<br>PROFINET<br>Ethernet/IP<br>USB 2.0, USB 3.0 |
| Source d'alimentation         | 100-240VAC, 47-440Hz   |
| Humidité                      | 90%HR (sans condensation)  |

## Caractéristiques physiques

|                                       |   |
|---------------------------------------|---|
| Taille du boîtier de commande (LxHxP) | 462 mm x 418 mm x 268 mm<br>(18.2 in x 16.5 in x 10.6 in) |
| Poids                                 | 12 kg (26,5 lbs)  |
| Matériaux                             | Acier revêtu de poudre                                    |

## Pendentif d'apprentissage

## Caractéristiques

|                           |                           |
|---------------------------|---------------------------|
| Classification IP         | IP54                      |
| Humidité                  | 90%HR (sans condensation) |
| Résolution de l'affichage | 1280 x 800 pixels         |

## Caractéristiques physiques

|                            |                   |
|----------------------------|-------------------|
| Matériaux                  | Plastique         |
| Poids avec 1 m de câble TP | 1,6 kg (3,5 lbs)  |
| Longueur de câble          | 4,5 m (177,17 in) |

## Commencez dès aujourd'hui avec Universal Robots

Universal Robots est représenté dans plus de 50 délégations locales et possède un large réseau de partenaires (distributeurs et intégrateurs) dans le monde entier.