

## UR3e

## UR5e

## Prestazioni

Consumo di corrente	Circa 150 W con un programma tipico	Circa 250 W con un programma tipico
Funzionamento collaborativo	17 funzioni di sicurezza regolabili avanzate, tra cui il monitoraggio del gomito robot. Comandi in remoto secondo la norma ISO10218	17 funzioni di sicurezza regolabili avanzate, tra cui il monitoraggio del gomito robot. Comandi in remoto secondo la norma ISO10218
Certificazioni	EN ISO13849-1, Cat 3, PLd, e EN ISO 10218-1	EN ISO13849-1, Cat 3, PLd, e EN ISO 10218-1
Sensore F/T - Forza, x-y-z		
Intervallo	30 N	50 N
Risoluzione	1,0 N	2,5 N
Accuratezza	3,5 N	4,0 N
Sensore F/T - Coppia, x-y-z		
Intervallo	10 Nm	10 Nm
Risoluzione	0,02 Nm	0,04 Nm
Accuratezza	0,10 Nm	0,30 Nm
Intervallo temperatura ambiente	0-50°C*	0-50°C
Umidità	90%RH (senza condensa)	90%RH (senza condensa)

## Specifiche

Carico utile al polso	3 kg / 6,6 lbs	5 kg / 11 lbs
Sbraccio	500 mm / 19,7 in	850 mm / 33,5 in
Gradi di libertà	6 giunti rotanti DOF	6 giunti rotanti DOF
Programmazione	Interfaccia grafica utente Polyscope su schermo tattile da 12 pollici con supporto.	Interfaccia grafica utente Polyscope su schermo tattile da 12 pollici con supporto.

## Movimento

Ripetibilità della posizione	+/- 0,03 mm, con carico utilizzabile, in base a ISO 9283		+/- 0,03 mm, con carico utilizzabile, in base a ISO 9283	
Movimento assiale del braccio	Intervallo di funzionamento	Velocità massima	Intervallo di funzionamento	Velocità massima
Base	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s.
Spalla	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Gomito	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Polso 1	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s
Polso 2	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s
Polso 3	Infinite	± 360°/s	± 360°	± 180°/s
Velocità tipica TCP	1 m/Sec. / 39,4 in/s		1 m/Sec. / 39,4 in/s	

## Caratteristiche

Classificazione IP	IP54	IP54
Classe ISO Clean room	5	6
Rumorosità	Inferiore a 60 dB(A)	Inferiore a 65 dB(A)
Posizione di installazione robot	Qualsiasi orientamento	Qualsiasi orientamento
Porte I/O al tool	Ingressi digitali 2 Uscite digitali 2 Ingressi analogici 2 Uscite analogiche 0 Interfaccia UART (9.6k-5Mbps)	Ingressi digitali 2 Uscite digitali 2 Ingressi analogici 2 Uscite analogiche 0 Interfaccia UART (9.6k-5Mbps)
Alimentazione al tool	12V/24V 600mA continua, 2A per periodi più brevi	12V/24V 600mA continua, 2A per periodi più brevi

## Corpo robot

Ingombro alla base	Ø 128 mm	Ø 149 mm
Materiali	Alluminio, plastica <b>PP</b> , acciaio	Alluminio, plastica <b>PP</b> , acciaio
Tipo di connettore tool (end-effector)	M8   M8 8-pin	M8   M8 8-pin
Lunghezza cavo di collegamento robot	6 m / 236 in	6 m / 236 in
Peso meccanica robot con cavo	11,2 kg / 24,7 lbs	20,6 kg / 45,4 lbs

\* Il robot opera in un intervallo di temperatura da 0 a 50°C. A velocità elevata di movimento in ciclo continuo, la temperatura massima ambientale accettata si riduce