

## UR3e Cobot

Kompakte Leichtbauweise für beengte Räume

Der UR3e überzeugt durch seine kompakte Leichtbauweise, womit er ideal in räumlich beengte Arbeitsumgebungen passt. Er ist unser Top-Modell, um Aufgaben an Werkbänken oder direkt in Maschinen zu automatisieren. Der UR3e ist auch als OEM-System und mit Teach Pendant mit 3-stufigem Zustimmungstaster verfügbar.

### KOMPAKT UND FLEXIBEL: DER UR3e COBOT

Der UR3e Roboter ist ein kleiner kollaborierender Tischroboter, perfekt für leichte Montageaufgaben und automatisierte Werkbankszenarios.

#### EINZIGARTIG BEWEGLICH, DAMIT SIE DYNAMISCH BLEIBEN

- Der kompakte Tischroboter wiegt 11 kg und hat eine Nutzlast von 3 kg. Er kann jedes Gelenk um 360° und das Endgelenk ohne Begrenzung drehen.
- Diese Flexibilität ermöglicht es Ihnen, vielfältige Anwendungen mit geringer Traglast zu automatisieren.

#### DER UR3e ALS IDEALES WERKZEUG

Sie streben stets nach Spitzenqualität Ihrer Produkte? Das verstehen wir und garantieren: der UR3e wird sie präzise und konstant unterstützen.

#### ZUVERLÄSSIG ZUR STELLE FÜR IHRE OPTIMIERTE PRODUKTION

- Der kollaborierende Roboter ist für fast jede Aufgabe geschaffen. Nutzen Sie den selben Cobot flexibel für verschiedene Prozessabläufe.
- Die Investition in einen UR3e rechnet sich dadurch meist schon innerhalb eines Jahres.



## Eigenschaften

### Spezifikationen

<b>Traglast</b>	3 kg
<b>Reichweite</b>	500 mm
<b>Freiheitsgrad</b>	6 rotierende Gelenke
<b>Programmierung</b>	12-Zoll-Touchscreen mit PolyScope grafischer Bedienoberfläche
<b>Wiederholgenauigkeit</b> gemäß ISO 9283	± 0,03 mm

### F/T Sensor

<b>Messbereich (Kraft, x-y-z)</b>	30,0 N
<b>Auflösung (Kraft, x-y-z)</b>	2,0 N
<b>Genauigkeit (Kraft, x-y-z)</b>	3,5 N
<b>Messbereich (Moment, x-y-z)</b>	10,0 Nm
<b>Auflösung (Moment, x-y-z)</b>	0,1 Nm
<b>Genauigkeit (Moment, x-y-z)</b>	0,1 Nm

### max. Geschwindigkeit

<b>Fuß</b>	± 180°/s
<b>Schulter</b>	± 180°/s
<b>Ellenbogen</b>	± 180°/s
<b>Handgelenk 1</b>	± 360°/s
<b>Handgelenk 2</b>	± 360°/s
<b>Handgelenk 3</b>	± 360°/s

### Technische Daten

<b>Grundfläche</b>	Ø 128 mm
<b>Material</b>	Aluminium, Kunststoff, Stahl

### Stromverbrauch

<b>Maximaler Durchschnitt</b>	300 W
<b>Typischer Stromverbrauch</b> bei moderater Betriebseinstellung (ungefähr)	100 W
<b>Kollaborationsbetrieb</b>	17 konfigurierbare Sicherheitfunktionen
<b>Zertifikate</b>	EN ISO 13849-1, PLd Kategorie 3, EN ISO 10218-1

### Arbeitsradius

<b>Fuß</b>	± 360°
<b>Schulter</b>	± 360°
<b>Ellenbogen</b>	± 360°
<b>Handgelenk 1</b>	± 360°
<b>Handgelenk 2</b>	± 360°
<b>Handgelenk 3</b>	Unbegrenzt

### Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP54
<b>Reinraumklasse</b> ISO 14644-1	5
<b>Lärmbelastung</b>	< 60 dB(A)
<b>Roboterhalterung</b>	Jede
<b>I/O-Anschlüsse (dig. in/out, ana. in)</b>	2, 2, 2
<b>I/O Stromversorgung im Werkzeug</b>	12/24 V
<b>I/O Netzteil</b>	600 mA

<b>Anschlussstyp (Endeffektor)</b>	M8   M8 8-pin (Stiftstecker), EN ISO-9409-1-50-4-M6
<b>Kabellänge Arm-Schaltkasten</b>	6 m (236 in)
<b>Gewicht inkl. Kabel</b>	11,2 kg (24,7 lbs)
<b>Umgebungstemperaturbereich</b>	0-50 °C (32-122 °F)
<b>Feuchtigkeit</b>	= 90% RH (nicht kondensierend)