

## UR5e Cobot

Flexible Automatisierung mit mittlerer Traglast

Der UR5e bringt kompaktes Maß und erstklassige Leistung perfekt in Einklang. Wenn Sie im mittleren Traglast-Bereich flexibel automatisieren möchten, ist er unser Top-Modell. Der UR5e ist auch als OEM-System und mit Teach Pendant mit 3-stufigem Zustimmungstaster verfügbar.

### FÜR EIN GROSSES SPEKTRUM AN AUFGABEN: DER UR5e COBOT

Der UR5e Roboter ist ein kollaborierender Leichtbauroboter, der sich ideal für vielfältige Aufgaben vom Maschinenbeladen bis zum Verpacken eignet.

#### LEICHT ZU BEWEGEN UND UMZURÜSTEN, DAMIT SIE FLEXIBEL BLEIBEN

- Als Allrounder wiegt der UR5e leichte 20,6 kg und hat eine Traglast von 5 kg. Mit 850 mm Reichweite agiert er mühelos und flexibel in mittelgroßen Arbeitsbereichen.
- Sie suchen einen zuverlässigen Roboter? Im UR5e haben Sie den perfekten Helfer gefunden. Langlebig und immer zur Stelle sind Sie versichert, dass Ihre Fertigung mit ihm reibungslos läuft.



## Eigenschaften

### Spezifikationen

<b>Traglast</b>	5 kg
<b>Reichweite</b>	850 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>	50,0 N
<b>Auflösung (Kraft, x-y-z)</b>	3,5 N
<b>Genauigkeit (Kraft, x-y-z)</b>	4,0 N
<b>Messbereich (Moment, x-y-z)</b>	10,0 Nm
<b>Auflösung (Moment, x-y-z)</b>	0,2 Nm
<b>Genauigkeit (Moment, x-y-z)</b>	0,3 Nm

### max. Geschwindigkeit

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

### Technische Daten

<b>Grundfläche</b>	Ø 149 mm
<b>Material</b>	Aluminium, Kunststoff, Stahl

### Stromverbrauch

<b>Maximaler Durchschnitt</b>	570 W
<b>Typischer Stromverbrauch</b> bei moderater Betriebseinstellung (ungefähr)	200 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>	± 360°

### Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP54
<b>Reinraumklasse</b> ISO 14644-1	5
<b>Lärmbelastung</b>	< 65 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>	1,5 A (Dual pin), 1 A (Single pin)

<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>	20,6 kg
<b>Umgebungstemperaturbereich</b>	0-50 °C (32-122 °F)
<b>Feuchtigkeit</b>	= 90% RH (nicht kondensierend)