

## UR16e Cobot

Kompaktes Kraftpaket auf geringer Grundfläche

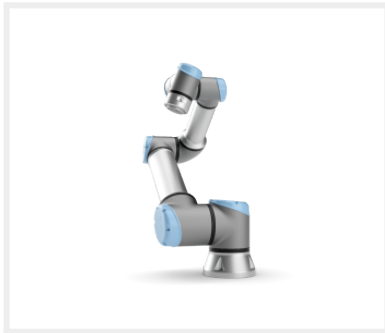
Der UR16e überzeugt mit 16 kg Traglast bei gleichzeitig kompakter Bauweise. Nutzen Sie ihn für Aufgaben mit schweren Lasten – egal ob beim Maschinenbeladen oder in der Montage. Der UR16e ist auch als OEM-System und mit Teach Pendant mit 3-stufigem Zustimmungstaster verfügbar.

### **KOMPAKT UND KRÄFTIG ZUGLEICH: DER UR16e.**

Der UR16e ist ein kollaborierender Roboter, ideal für schwere Lasten und garantiert industrietauglich.

#### **MASSE MIT KLASSE, DAMIT SIE ZUVERLÄSSIG FERTIGEN**

- Der UR16e hat eine Nutzlast von 16 kg bei einem Eigengewicht von 33,1 kg. Dadurch automatisieren Sie selbst Aufgaben mit hohem Gewicht flexibel.
- Sie wollen Ihren Durchsatz steigern? Der UR16e eignet sich ideal, um mehrere Teile gleichzeitig zu handhaben und damit geringe Taktzeiten zu erreichen.



## Eigenschaften

### Spezifikationen

<b>Traglast</b>	16 kg
<b>Reichweite</b>	900 mm
<b>Freiheitsgrad</b>	6 rotierende Gelenke
<b>Programmierung</b>	12-Zoll-Touchscreen mit PolyScope grafischer Bedienoberfläche
<b>Wiederholgenauigkeit</b> gemäß ISO 9283	± 0,05 mm

### F/T Sensor

<b>Messbereich (Kraft, x-y-z)</b>	160,0 N
<b>Auflösung (Kraft, x-y-z)</b>	5,0 N
<b>Genauigkeit (Kraft, x-y-z)</b>	5,5 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>	0,5 Nm

### max. Geschwindigkeit

<b>Fuß</b>	± 120°/s
<b>Schulter</b>	± 120°/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 190mm
<b>Material</b>	Aluminium, Kunststoff, Stahl

### Stromverbrauch

<b>Maximaler Durchschnitt</b>	585 W
<b>Typischer Stromverbrauch</b> bei moderater Betriebseinstellung (ungefähr)	350 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>	2 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>	33,1 kg
<b>Umgebungstemperaturbereich</b>	0-50 °C (32-122 °F)
<b>Feuchtigkeit</b>	= 90% RH (nicht kondensierend)