UR3e Cobot

Kompakte Leichtbauweise für beegnte 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 Zustimmtaster 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.

Pultex GmbH
Völlesbruchstraße 29
52152 Simmerath

Tel.: +49 2473 92 78 0
Fax.: +49 2473 92 78 78

Mail: info@pultex.de
Web: www.pultex.de

Eigenschaften

Spezifikationen

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

Stromverbrauch

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

F/T Sensor

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

Arbeitsradius

Fuß	± 360°
Schulter	± 360°
Ellenbogen	± 360°
Handgelenk 1	± 360°
Handgelenk 2	± 360°
Handgelenk 3	Unbegrenzt

max. Geschwindigkeit

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

Eigenschaften

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

Technische Daten

Grundfläche	Ø 128 mm
Material	Aluminium, Kunststoff, Stahl

Pultex GmbH
Völlesbruchstraße 29
52152 Simmerath

Tel.: +49 2473 92 78 0
Fax.: +49 2473 92 78 78

Mail: info@pultex.de
Web: www.pultex.de

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

Pultex GmbH
Völlesbruchstraße 29
52152 Simmerath
Tel.: +49 2473 92 78 0
Fax.: +49 2473 92 78 78
Mail: info@pultex.de
Web: www.pultex.de