

## UR5

### Leistung

<b>Wiederholgenauigkeit</b>	±0.1 mm / ±0.0039 in (4 mils)
<b>Umgebungstemperaturbereich</b>	0–50°
<b>Stromverbrauch</b>	Min. 90 W, typisch 150 W, max. 325 W
<b>Kollaborationsbetrieb</b>	15 erweiterte Sicherheitsfunktionen. Vom TÜV NORD genehmigte Sicherheitsfunktion Test in Übereinstimmung mit: EN ISO 13849:2008 PL d

### Spezifikation

<b>Traglast</b>	5 kg
<b>Reichweite</b>	850 mm
<b>Freiheitsgrade</b>	6 rotierende Gelenke
<b>Programmierung</b>	Polyscope grafische Benutzerschnittstelle auf 12" Touchscreen mit Halterung

### Bewegungen

Achsbewegung, Roboterarm	Arbeitsradius	Max. Geschwindigkeit
<b>Fuß</b>	± 360°	± 180°/Sek.
<b>Schulter</b>	± 360°	± 180°/Sek.
<b>Ellenbogen</b>	± 360°	± 180°/Sek.
<b>Gelenk 1</b>	± 360°	± 180°/Sek.
<b>Gelenk 2</b>	± 360°	± 180°/Sek.
<b>Gelenk 3</b>	± 360°	± 180°/Sek.
<b>Typisches Werkzeug</b>		1 m/Sek.

### Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP54
<b>ISO Reinraum Klassifizierung</b>	5
<b>Lärmbelastung</b>	72dB
<b>Roboterbefestigung</b>	Jede
<b>I/O-Anschlüsse</b>	Digital ein 2 Digital aus 2 Analog ein 2 Analog aus 0
<b>I/O-Stromversorgung im Werkzeug</b>	12 V/24 V 600 mA in Werkzeug

### Technische Daten

<b>Grundfläche</b>	Ø 149mm
<b>Material</b>	Aluminium, PP-Kunststoff
<b>Werkzeugverbindung, Typ</b>	M8
<b>Kabellänge, Roboterarm</b>	6 m
<b>Gewicht einschl. Kabel</b>	18,4 kg

## SCHALTKASTEN

### Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP20
<b>ISO Reinraum Klassifizierung</b>	6
<b>Lärmbelastung</b>	<65dB(A)
<b>I/O-Anschlüsse</b>	Digital ein 16 Digital aus 16 Analog ein 2 Analog aus 2
<b>I/O-Stromversorgung</b>	24V 2A
<b>Kommunikation</b>	TCP/IP 100 Mbit, Modbus TCP, Profinet, EthernetIP
<b>Stromquelle</b>	100–240 VAC, 50–60 Hz
<b>Umgebungstemperaturbereich</b>	0–50°

### Technische Daten

<b>Maße Schaltkasten</b>	475 mm x 423 mm x 268 mm
<b>Gewicht</b>	15 kg
<b>Material</b>	Stahl

## TEACH PANEL

### Eigenschaften

<b>IP-Klassifikation</b>	IP20
<b>Technische Daten</b>	
<b>Material</b>	Aluminium, PP
<b>Gewicht</b>	1,5 kg
<b>Kabellänge</b>	4,5 m

