



UR3 기술 사양

Item no. 110103

작업반경 500 mm 6 축 관절형 로봇 팔

중량 :	11 kg															
탑재량 :	3 kg															
작업반경 :	500 mm															
관절 범위 :	+/- 360° 마지막 관절의 무한 회전															
속도 :	모든 손목 관절 : 360도/초 그 외 기타 관절 : 180도/초 틀 : 보통 1 m/초, 39.4 인치/초															
반복성 :	+/- 0.1 mm															
밀넓이 :	Ø128 mm															
자유도 :	6 개의 회전관절															
컨트롤박스 사이즈 (폭x높이x깊이) :	475 mm x 423 mm x 268 mm															
I/O ports:	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>컨트롤박스</th> <th>틀 연결</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>디지털 인</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>디지털 아웃</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>아날로그 인</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>아날로그 아웃</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>		컨트롤박스	틀 연결	디지털 인	16	2	디지털 아웃	16	2	아날로그 인	2	2	아날로그 아웃	2	-
	컨트롤박스	틀 연결														
디지털 인	16	2														
디지털 아웃	16	2														
아날로그 인	2	2														
아날로그 아웃	2	-														
I/O 전원 공급 :	컨트롤박스는 24 V 2A이며, 틀은 12 V/24 V 600 mA															
커뮤니케이션 :	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX 이더넷 소켓 과 모드버스 TCP															
프로그래밍 :	사용자 친화적인 12 인치 터치 스크린 플리스코프 그래픽 유저 인터페이스(GUI) 장착															
소음 :	비교적 무소음															
IP 분류 :	IP64															
전력 소비 :	일반적인 프로그램 사용시 약 100 와트															
협업 작업 :	15 가지의 진화된 조절 가능한 안전 기능															
재질 :	알루미늄, PP 플라스틱															
온도 :	섭씨 0도에서 50도 사이에서 작동															
전력 :	100-240 VAC, 50-60 Hz															
배선 :	로봇과 컨트롤박스 사이의 배선 (6 m) 터치스크린과 컨트롤박스 사이의 배선 (4.5 m)															

*) 오랜 시간 빠른 속도로 작업할 시에는 주변의 온도가 낮아야 합니다.

Universal Robots A/S
Energivej 25
DK-5260 Odense S
덴마크
+45 89 93 89 89

www.universal-robots.com
sales@universal-robots.com

