

## UR5 Especificaciones técnicas

No. Artículo 110105

### Brazo robótico de 6 ejes con un radio de funcionamiento de 850 mm

<b>Peso:</b>	18,4 kg															
<b>Carga:</b>	5 kg															
<b>Alcance:</b>	850 mm															
<b>Rango giro articulaciones:</b>	+/- 360°															
<b>Velocidad:</b>	Articulación: Máx. 180°/s. Herramienta: Típico 1 m/s															
<b>Repetibilidad:</b>	+/- 0,1 mm															
<b>Espacio necesario:</b>	Ø149 mm															
<b>Grados de libertad:</b>	6 articulaciones giratorias															
<b>Tamaño de la caja de control: (ancho x alto x largo)</b>	475 mm x 423 mm x 268 mm															
<b>Puertos de E/S:</b>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Caja de control</th> <th>Conector herramienta</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Entradas digitales</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Salidas digitales</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Entradas analógicas</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Salidas analógicas</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>		Caja de control	Conector herramienta	Entradas digitales	16	2	Salidas digitales	16	2	Entradas analógicas	2	2	Salidas analógicas	2	-
	Caja de control	Conector herramienta														
Entradas digitales	16	2														
Salidas digitales	16	2														
Entradas analógicas	2	2														
Salidas analógicas	2	-														
<b>Fuente de alimentación de E/S:</b>	24 V 2A en caja de control y 12 V/24 V 600mA en herramienta															
<b>Comunicación:</b>	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP															
<b>Programación:</b>	Interfaz gráfica de usuario PolyScope en pantalla táctil de 12" con soporte															
<b>Ruido:</b>	Relativamente silencioso															
<b>Clasificación IP:</b>	IP54															
<b>Consumo de energía:</b>	Aprox. 200W utilizando un programa típico															
<b>Funcionamiento colaborativo:</b>	15 Funciones de seguridad avanzadas Operaciones colaborativas de acuerdo con: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Cláusula 5.4.3															
<b>Materiales:</b>	Aluminio, plástico PP															
<b>Temperatura:</b>	El robot puede funcionar en un intervalo de temperaturas de 0-50°C															
<b>Fuente de alimentación:</b>	100-240 VAC, 50-60 Hz															
<b>Cables:</b>	Cable entre el robot y la caja de control (6 m) Cable entre la pantalla táctil y la caja de control (4,5 m)															

#### Universal Robots A/S

Energivej 25  
DK-5260 Odense S  
Dinamarca  
+45 89 93 89 89

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

