



## UR5 Caractéristiques techniques

Réf. 110105

### Bras robotisé à six axes avec un rayon de travail de 850 mm

<b>Poids :</b>	18,4 kg															
<b>Charge utile :</b>	5 kg															
<b>Portée :</b>	850 mm															
<b>Plages d'articulation :</b>	+/- 360° sur toutes les articulations															
<b>Vitesse :</b>	Articulation : Max 180°/s. Outil : Environ 1 m/s															
<b>Répétabilité :</b>	+/- 0,1 mm															
<b>Encombrement :</b>	Ø149 mm															
<b>Degrés de liberté :</b>	6 axes															
<b>Taille du boîtier de commande (LxHxP) :</b>	475 mm x 423 mm x 268 mm															
<b>Entrées/Sorties :</b>	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Contrôleur</th> <th>Poignet</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Entrées numériques</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Sorties numériques</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Entrées analogiques</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Sorties analogiques</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>		Contrôleur	Poignet	Entrées numériques	16	2	Sorties numériques	16	2	Entrées analogiques	2	2	Sorties analogiques	2	-
	Contrôleur	Poignet														
Entrées numériques	16	2														
Sorties numériques	16	2														
Entrées analogiques	2	2														
Sorties analogiques	2	-														
<b>Alimentation électrique E/S :</b>	24 V 2 A dans le boîtier contrôleur et 12 V/24 V 600mA dans l'outil															
<b>Communication :</b>	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket & Modbus TCP															
<b>Programmation :</b>	Interface utilisateur graphique PolyScope sur écran tactile 12" avec montage															
<b>Niveau sonore :</b>	Relativement silencieux															
<b>Classification IP :</b>	IP54															
<b>Consommation électrique :</b>	Environ 200W en utilisant un programme type															
<b>Fonctionnement collaboratif :</b>	15 Fonctions de sécurité avancées Fonctionnement collaboratif conformément à la norme: EN ISO 13849:2008 PL d EN ISO 10218-1:2011, Clause 5.4.3															
<b>Matériau :</b>	Aluminium, PP															
<b>Température :</b>	Le robot peut fonctionner dans une plage de température de 0-50°C															
<b>Alimentation électrique :</b>	100-240 VAC, 50-60 Hz															
<b>Câblage :</b>	Câble de 6 mètres entre le robot et le contrôleur Câble de 4,5 mètres entre l'écran tactile et le contrôleur															

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

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

