

Produktbeschreibung und technische Daten:

Der Roboter UR3 ist ein kleiner, leichter und bedienungsfreundlicher Roboterarm. Die einzigartige graphische Benutzeroberfläche macht das Programmieren einfach und Roboterexperten überflüssig.

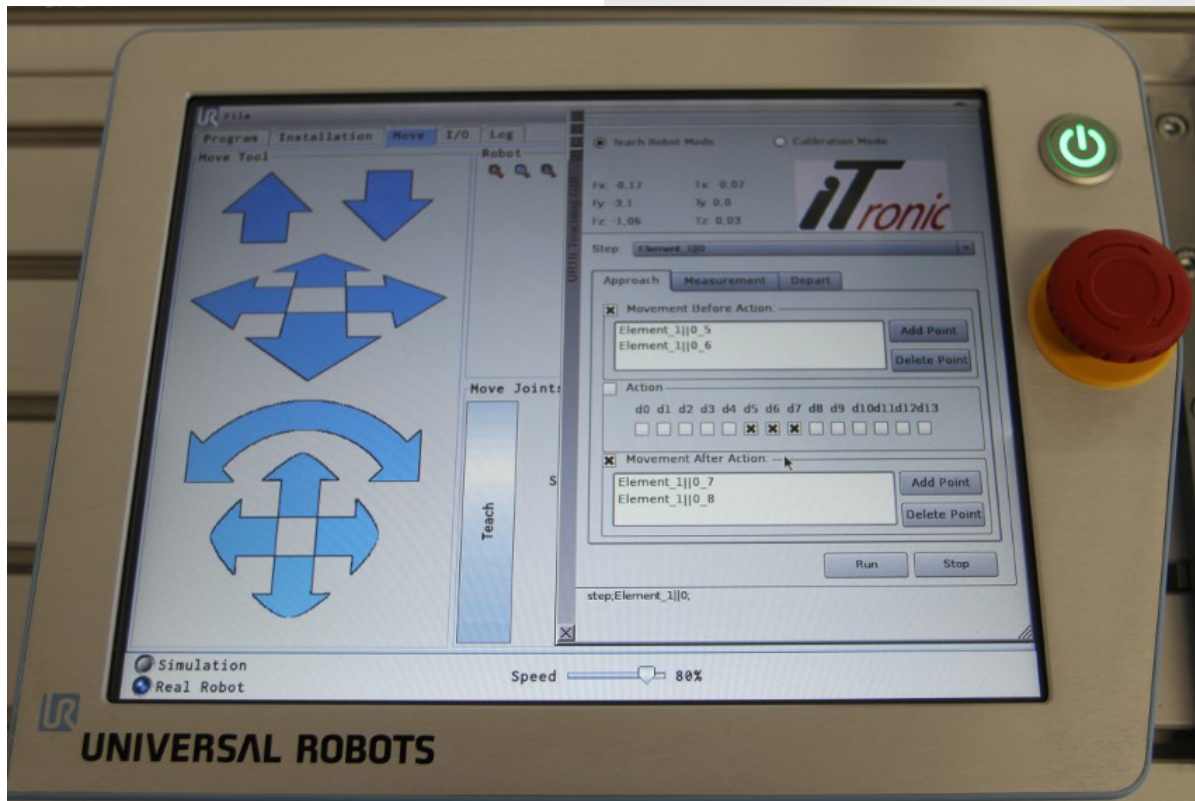
Der Grundgedanke bei der Entwicklung des Roboters war, dass er möglichst schnell an der Wertschöpfung mitwirkt - ohne komplizierte Montage oder Installationen.

Nach geltenden Vorschriften dürfen die Roboter von Universal Robots ohne Abschirmung arbeiten, so dass eine sehr kostengünstige Integration auch in bestehende Anlagen möglich wird und sich auch ganz neue Möglichkeiten in der interaktiven Zusammenarbeit zwischen Roboter und Werker ergeben.

Im Gegensatz zu anderen Robotern auf dem Markt braucht der Roboterarm sehr wenig Strom und ist weit geräuschärmer als größere und teurere Roboter.

Aufgrund seines geringen Gewichtes von nur 11 kg und kleinem Footprint kann er sehr einfach auch in bestehende Anlagen integriert werden um diese nachträglich zu automatisieren.

Für komplexe Prüf- und Montageaufgaben kann der Roboter durch unsere PC-Steuerung RoboCtrl erweitert werden. Dadurch können menügeführtes Teach von Bahnkurven durch manuelles Ziehen des Roboterarmes, Mehrkomponenten Kraft- und Drehmomentmessungen sowie variantenabhängige Werkstückbearbeitung und Kommunikation mit der Firmen-EDV realisiert werden, ebenso vielfältige optische und messtechnische Prüfaufgaben.



Produktbeschreibung und technische Daten:

- 6 Freiheitsgrade
- $\pm 0.1\text{mm}$ Wiederholgenauigkeit
- $\text{\O}118\text{mm}$ Footprint
- 3kg Nutzlast
- 11kg Gewicht
- 50 cm Arbeitsradius
- $180^\circ/\text{sek}$ Geschwindigkeit (ca. 1m pro Sek.)
- 12" Touchscreen
- Graphische Benutzeroberfläche

Optionen

- 6D Kraft- und Drehmomentmessung
- I/O-Steuerung
- Palettierfunktionalität
- Teachen von komplexen Bahnkurven durch manuelles Ziehen des Armes
- Variantenabhängige Teilebearbeitung
- Prüfaufgaben wie Kraft/Weg-Messungen, optische Teilekontrolle (Bildverarbeitung),
- Teilvermessung im Raum, ...
- Wechselgreifer