



UNIVERSAL ROBOTS

Guía de instalación

OEM Control Box







716-199-00



La información del presente documento es propiedad de Universal Robots A/S y no deberá reproducirse, ya sea de forma total o parcial, sin la aprobación previa por escrito de Universal Robots A/S. La información del presente documento está sujeta a cambios sin previo aviso y no debe interpretarse como una obligación por parte de Universal Robots A/S. Este documento se comprueba y revisa de forma periódica.

Universal Robots A/S no asume responsabilidad alguna por los posibles errores u omisiones de este documento.

Copyright © 2019-2025 por Universal Robots A/S.

El logo de Universal Robots es una marca registrada de Universal Robots A/S.

Índice

1. Introducción	8
1.1. Acerca de este documento	8
1.2. Company Details	8
2. Contenido de la caja	9
3. Limpieza de su robot	10
4. Seguridad	11
4.1. Tipos de mensajes de seguridad	11
4.2. Precauciones de seguridad general	13
4.3. OEM AC FlexTail Safety Precautions	16
5. Instalación eléctrica: CA	17
5.1. Elementos necesarios	17
5.1.1. Cómo conectar cables al conector	17
5.2. Cableado de fuente de alimentación: CA	18
6. Electrical Installation: AC for OEM AC FlexTail	21
6.1. Cómo conectar cables al conector	21
6.2. Robot Connection for OEM AC FlexTail	23
6.2.1. Instalación del disyuntor	24
7. Instalación eléctrica: CC	25
7.1. Elementos necesarios	25
7.1.1. Cómo conectar cables al conector	25
7.2. Cableado de fuente de alimentación: CC	27
8. Instalación mecánica	30
9. Conexión de dispositivos externos	33
9.1. Puertos de conexión de dispositivos externos	33
9.2. Dispositivos de activación	34
9.3. Control remoto de encendido/apagado (ON/OFF) y parada de emergencia	35
10. OEM Control Box Especificaciones	37
10.1. Especificaciones técnicas	37
10.2. Especificaciones eléctricas	37
10.3. Disipación de calor de la Unidad de control	38
10.4. Esquemas de dimensiones (mm)	39
11. Solución de problemas	40
12. Soporte de alivio de tensión del cable	41
12.1. OEM Control Box CA	41
12.2. OEM Control Box CC	42



13. Certificaciones 44



1. Introducción

1.1. Acerca de este documento

Descripción

This guide describes how to install a Universal Robots OEM Control Box for a Universal Robots robot arm. You can find information to connect the OEM Control Box to both AC and DC power sources.

Installation for the latest version of the OEM Control Box, the OEM AC FlexTailis also described in this guide.

**AVISO**

Universal Robots rechaza cualquier responsabilidad, incluso en el caso de seguir todas las directrices indicadas en el presente documento.

1.2. Company Details

Universal Robots A/S

Energivej 25, 5260 Odense S, Denmark

+45 89 93 89 89

<https://www.universal-robots.com>



2. Contenido de la caja

Descripción

La caja contiene los siguientes elementos:

- La OEM Control Box
 - Este documento
 - Conector hembra de cuatro polos WAGO 831
 - Soporte de alivio de tensión del cable
-

3. Limpieza de su robot

Limpieza diaria

Para limpiar cualquier polvo/suciedad/aceite presente en el brazo robótico o en la consola portátil, use un paño y uno de los siguientes agentes limpiadores: agua, alcohol isopropílico al 70 %, alcohol con 10% de etanol o 10% de nafta. En casos inusuales podrían ser visibles pequeñas cantidades de grasa de la junta. Esto no afecta el funcionamiento, el uso ni la vida útil de la junta.

Limpieza adicional

Debido al énfasis adicional en la limpieza de su robot, Universal Robots recomienda limpiar con alcohol isopropílico 70% (alcohol para uso tópico).

1. Limpie el robot con un paño de microfibra torcida y alcohol isopropílico 70% (alcohol para uso tópico).
2. Deje que el robot mojado con alcohol isopropílico 70% durante 5 minutos y luego límpielo usando el procedimiento de limpieza estándar.

NO USE BLANQUEADOR. No use blanqueador en cualquier solución diluida para limpieza.

4. Seguridad

4.1. Tipos de mensajes de seguridad

Descripción

Los mensajes de seguridad se utilizan para enfatizar la información importante. Lea todos los mensajes para ayudar a garantizar la seguridad y evitar lesiones al personal y daños al producto. A continuación, se definen los tipos de mensaje de seguridad.


ADVERTENCIA

Indica una situación peligrosa que, si no se evita, podría causar lesiones graves o incluso la muerte.


ADVERTENCIA: ELECTRICIDAD

Indica una situación de peligro eléctrico que, si no se evita, podría causar lesiones graves o incluso la muerte.


ADVERTENCIA: SUPERFICIE CALIENTE

Indica una superficie caliente peligrosa donde pueden producirse lesiones por contacto o proximidad sin contacto.


PRECAUCIÓN

Indica una situación peligrosa que, si no se evita, podría causar lesiones.


TOMA DE TIERRA

Indica una conexión a tierra.


TIERRA DE PROTECCIÓN

Indica una conexión a tierra de protección.


AVISO

Indica el riesgo de daños al equipo o a información importante.


LEER MANUAL

Proporciona información más detallada que debe consultarse en el manual.

4.2. Precauciones de seguridad general

Descripción Lea los mensajes de seguridad general a continuación antes de instalar u operar la OEM Control Box. Para obtener más información sobre seguridad, consulte el capítulo Seguridad en el manual de usuario de Universal Robots.



ADVERTENCIA

La falta de verificación y validación de la protección y la funcionalidad puede provocar lesiones graves o incluso la muerte.

- Compruebe la eficacia de todas las medidas de reducción de riesgos.



ADVERTENCIA

No realizar una evaluación de riesgos antes de la instalación y el funcionamiento puede provocar lesiones al personal o daños al equipo.

- Realice una evaluación de riesgos antes de la instalación y el funcionamiento.
- Lea el manual del usuario de UR y el manual de servicio de UR.



ADVERTENCIA: ELECTRICIDAD

Si se realizan trabajos de instalación o mantenimiento de equipos conectados a una fuente de alimentación, pueden producirse descargas eléctricas.

- Desconecte el equipo de la fuente de alimentación antes de realizar trabajos de instalación o mantenimiento.



PRECAUCIÓN

Si los trabajos de instalación o mantenimiento se realizan de forma incorrecta, pueden producirse daños en el equipo o lesiones personales.

- Solo el personal cualificado debe realizar trabajos de instalación, arranque y mantenimiento.
- Lea el Manual del usuario de UR y el Manual de servicio de UR.



TOMA DE TIERRA

Si la fuente de alimentación o los cables de tierra se conectan de forma incorrecta, pueden producirse daños en el equipo o lesiones personales.

Los daños causados por una conexión a fuente de alimentación inadecuada no están cubiertos por la garantía. Antes de poner el equipo en funcionamiento:

- Asegúrese de que los cables de la fuente de alimentación sean correctos.
- Asegúrese de que la conexión a tierra sea correcta.



AVISO

La descarga electrostática (ESD) puede dañar los componentes sensibles en la OEM Control Box.

- Siempre lleve una pulsera para descarga electrostática cuando

4.3. OEM AC FlexTail Safety Precautions

Descripción

The notes below recommend how to handle your OEM AC FlexTail.



AVISO

Harsh pulling or jerking the cable extension can result in damage to equipment.

- Avoid harsh pulls or jerking motions on the cable extension.



AVISO

The OEM AC FlexTail is designed for fixed installation. The cable extension, as such, shall be fixed relative to the position of the OEM AC FlexTail.

- Do not overextend the cable extension.

5. Instalación eléctrica: CA

Descripción Esta sección describe cómo conectar la OEM Control Box a una fuente de alimentación de CA.



ADVERTENCIA: ELECTRICIDAD

Si se realizan trabajos de instalación o mantenimiento de equipos conectados a una fuente de alimentación, pueden producirse descargas eléctricas.

- Desconecte el equipo de la fuente de alimentación antes de realizar trabajos de instalación o mantenimiento.

- For information on electrical specifications, see OEM Control Box Specifications

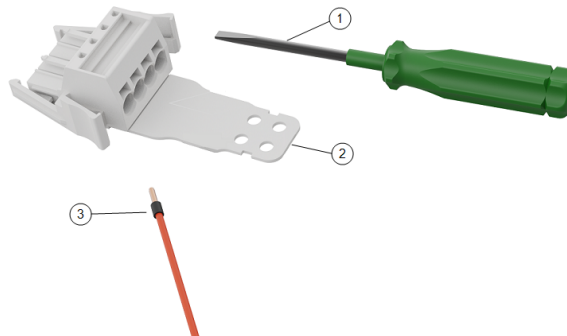
Copyright © 2019-2025 por Universal Robots A/S. Todos los derechos reservados.

5.1. Elementos necesarios

Necesita los siguientes elementos para conectar los cables:

- El conector hembra de cuatro polos WAGO 831 (incluido con la OEM Control Box).
- Un destornillador de punta plana de 5,5 x 0,8 mm. Por ejemplo: WAGO 210-721.
- Tres cables con casquillos.

La siguiente ilustración muestra los elementos requeridos.

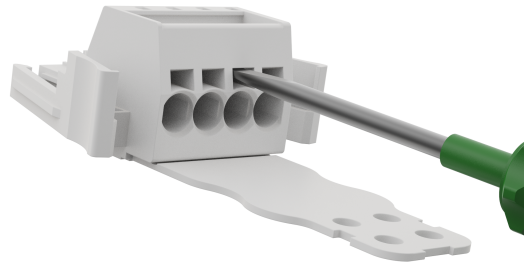


1	Destornillador de punta plana	2	Conector hembra WAGO (representado con CA)
3	Cable con casquillo		

5.1.1. Cómo conectar cables al conector

Descripción Esta sección describe cómo conectar cables a un conector con trabas de bloqueo:

1. Inserte el destornillador en una ranura plana al lado de un orificio del conector.
2. Empuje el destornillador hasta que se abra la abrazadera dentro del orificio. Mantenga el destornillador dentro de la ranura, como se muestra.

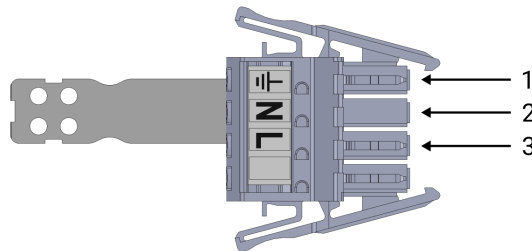


3. Inserte el cable con el casquillo en el orificio abierto.
4. Asegúrese de que el casquillo del cable esté insertado firmemente y retire el destornillador para cerrar el orificio.

5.2. Cableado de fuente de alimentación: CA

Fije los cables al conector

Use el siguiente esquema para conectar los cables al conector.



1	Tierra	2	Neutro
3	Línea		

To connect the OEM Control Box to the power source:

1. Conecte los siguientes cables al conector: neutro, en vivo y tierra.
2. Conecte los cables neutro y en vivo a la fuente de alimentación principal. Conecte el cable de tierra a la tierra del sitio.
3. Enchufe el conector a la toma de la fuente de alimentación en la OEM Control Box.



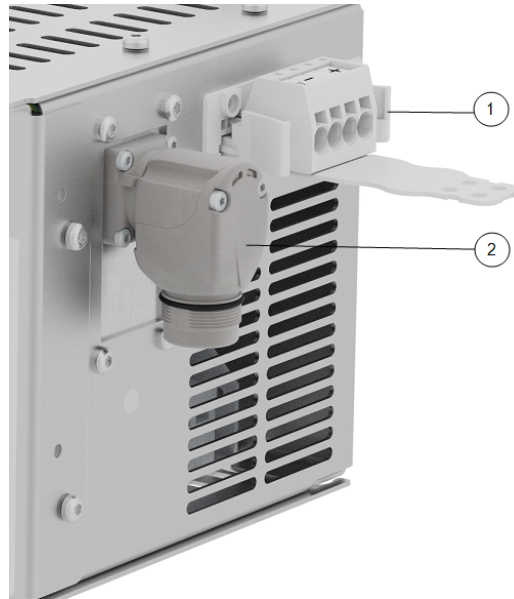
AVISO

Conectar cables a polos sin etiquetas podría interferir con el funcionamiento del robot.

- Do not connect wires to poles without labels.

Descripción

The robot arm connector, illustrated below, is next to the power supply connector. Para más información sobre la conexión del cable del brazo robótico, consulte el manual de usuario de Universal Robots.

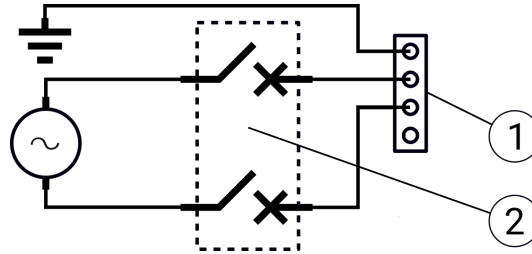


1	OEM CB connector	2	Conector del brazo robótico
3	OEM CB connector (e-Series)	4	Robot arm connector (e-Series)

**Instalación
del disyuntor**

Use a double pole circuit breaker to protect the power input connector, as it can also be used as a switch. If a fuse is used, then a two-pole switch must be installed between the fuse and power input connector.

La siguiente imagen muestra el esquema de cableado del disyuntor.



1	Entrada de alimentación OEM	2	disyuntor
---	-----------------------------	---	-----------


PRECAUCIÓN

No instalar los fusibles o disyuntores adecuados puede provocar daños en el equipo o lesiones al personal.

- La instalación debe cumplir con el estándar IEC 60364.

6. Electrical Installation: AC for OEM AC FlexTail

Descripción The OEM AC FlexTail uses the same AC electrical installation described in the previous section. However additional items are required to attach the cable extension.



ADVERTENCIA: ELECTRICIDAD

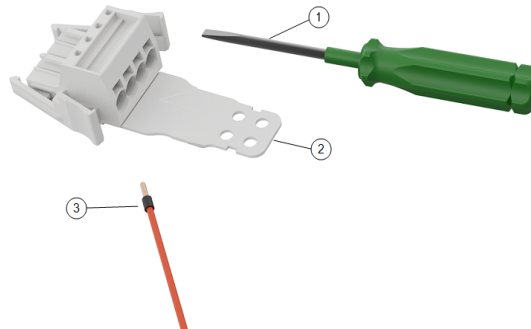
Si se realizan trabajos de instalación o mantenimiento de equipos conectados a una fuente de alimentación, pueden producirse descargas eléctricas.

- Desconecte el equipo de la fuente de alimentación antes de realizar trabajos de instalación o mantenimiento.

Necesita los siguientes elementos para conectar los cables:

- The WAGO 831 four-pole female connector (included)
- Un destornillador de punta plana de 5,5 x 0,8 mm. For example: WAGO 210-721
- Three wires with ferrule
- Four M4 screws (not included)

La siguiente ilustración muestra los elementos requeridos.

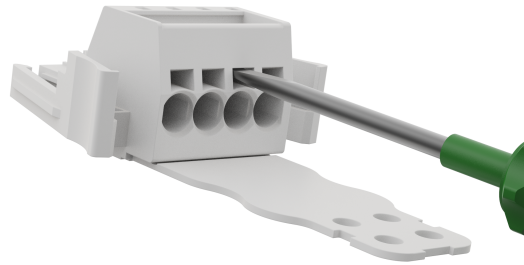


1	Destornillador de punta plana	2	Conector hembra WAGO (representado con CA)
3	Cable con casquillo		

6.1. Cómo conectar cables al conector

Descripción Esta sección describe cómo conectar cables a un conector con trabas de bloqueo:

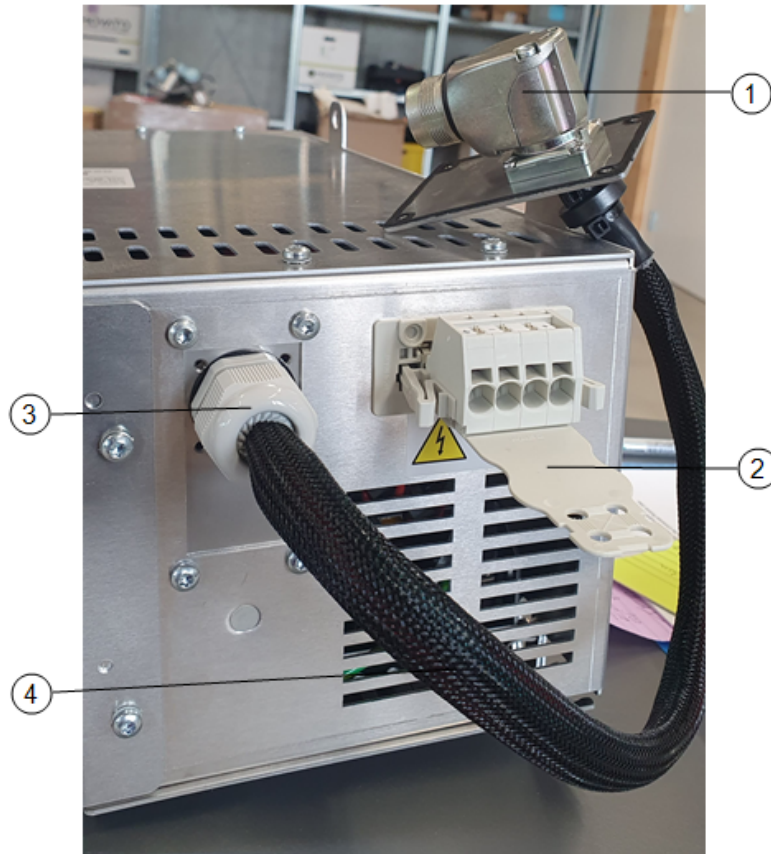
1. Inserte el destornillador en una ranura plana al lado de un orificio del conector.
2. Empuje el destornillador hasta que se abra la abrazadera dentro del orificio. Mantenga el destornillador dentro de la ranura, como se muestra.



3. Inserte el cable con el casquillo en el orificio abierto.
 4. Asegúrese de que el casquillo del cable esté insertado firmemente y retire el destornillador para cerrar el orificio.
-
-

6.2. Robot Connection for OEM AC FlexTail

Descripción The robot arm connector, illustrated below, is next to the power supply connector.



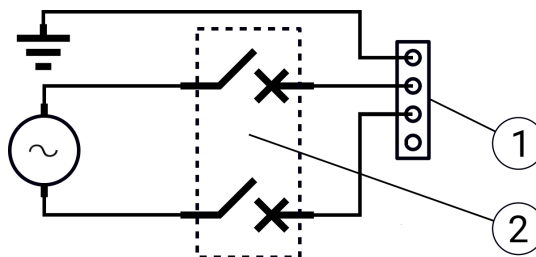
1	Conector del brazo robótico	2	OEM CB connector
3	Prensaestopas	4	Cable connector extension

6.2.1. Instalación del disyuntor

Descripción

Use a double pole circuit breaker to protect the power input connector, as it can also be used as a switch. If a fuse is used, then a two-pole switch must be installed between the fuse and power input connector.

La siguiente imagen muestra el esquema de cableado del disyuntor.



1	Entrada de alimentación OEM	2	disyuntor
---	-----------------------------	---	-----------



PRECAUCIÓN

No instalar los fusibles o disyuntores adecuados puede provocar daños en el equipo o lesiones al personal.

- La instalación debe cumplir con el estándar IEC 60364.

7. Instalación eléctrica: CC

Descripción This section describes how to connect the OEM Control Box to an DC power source.



ADVERTENCIA: ELECTRICIDAD

Si se realizan trabajos de instalación o mantenimiento de equipos conectados a una fuente de alimentación, pueden producirse descargas eléctricas.

- Desconecte el equipo de la fuente de alimentación antes de realizar trabajos de instalación o mantenimiento.

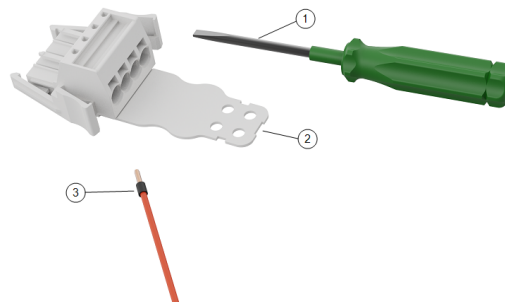
- For information on electrical specifications, see Technical Specifications.

7.1. Elementos necesarios

Componentes Necesita los siguientes elementos para conectar los cables:

- El conector hembra de cuatro polos WAGO 831 (incluido con la OEM Control Box).
- Un destornillador de punta plana de 5,5 x 0,8 mm. Por ejemplo: WAGO 210-721.
- Tres cables con casquillos.

La siguiente ilustración muestra los elementos requeridos.

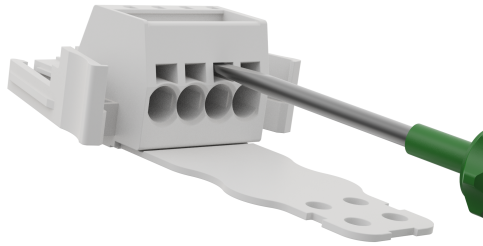


1	Destornillador de punta plana	2	WAGO female connector (DC depicted)
3	Cable con casquillo		

7.1.1. Cómo conectar cables al conector

**Connect
Wires**

1. Inserte el destornillador en una ranura plana al lado de un orificio del conector.
2. Empuje el destornillador hasta que se abra la abrazadera dentro del orificio. Mantenga el destornillador dentro de la ranura, como se muestra.

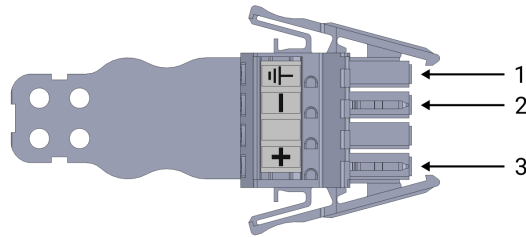


3. Inserte el cable con el casquillo en el orificio abierto.
4. Asegúrese de que el casquillo del cable esté insertado firmemente y retire el destornillador para cerrar el orificio.

7.2. Cableado de fuente de alimentación: CC

Descripción

Use el siguiente esquema para conectar los cables al conector.



1	Tierra	2	Negativo
3	Positivo		



AVISO

Invertir la polaridad de la fuente de CC causará un daño permanente a la OEM Control Box.
 Los daños en los equipos causados por una conexión a una fuente de alimentación inadecuada no están cubiertos por la garantía.

- Asegúrese de que la polaridad sea la correcta antes de conectar la fuente de alimentación.

To connect the OEM Control Box to the power source:

1. Conecte los siguientes cables al conector: neutro, línea y tierra (si fueran compatibles).
2. Conecte el cable de tierra a la tierra del sitio si la aplicación admite dicha conexión. Conecte el cable negativo y el positivo a la fuente de CC. Asegúrese de que la polaridad sea la correcta.
3. Enchufe el conector a la toma de la fuente de alimentación en la OEM Control Box.



AVISO

Conectar cables a polos sin etiquetas podría interferir con el funcionamiento del robot.

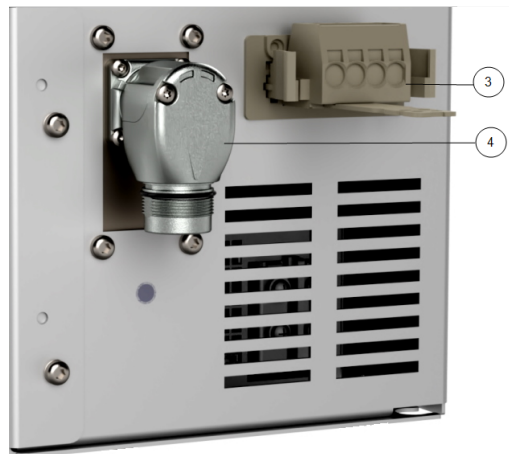
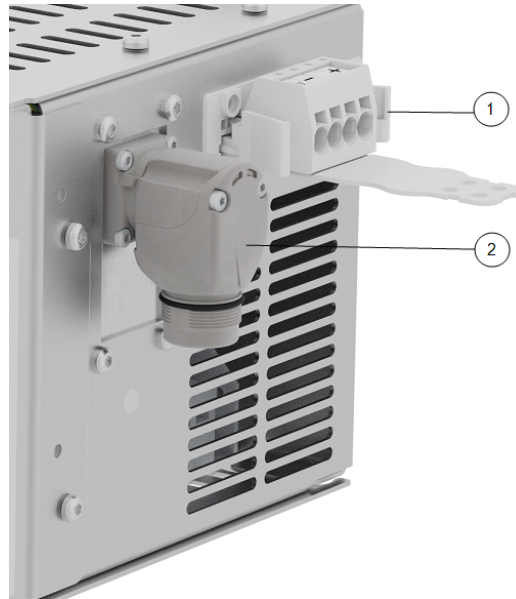
- Do not connect wires to poles without labels.

Circuito de arranque suave

Cuando se conecta la OEM Control Box a una fuente de CC, la corriente de ingreso puede alcanzar hasta 400 A durante 200 μ s. Esto puede causar daños a la fuente de CC o apagar otros dispositivos electrónicos conectados a la misma.

- Instale un circuito de arranque suave cuando vaya a usar una fuente de CC.

Descripción The robot arm connector, illustrated below, is next to the power supply connector. Para más información sobre la conexión del cable del brazo robótico, consulte el manual de usuario de Universal Robots.

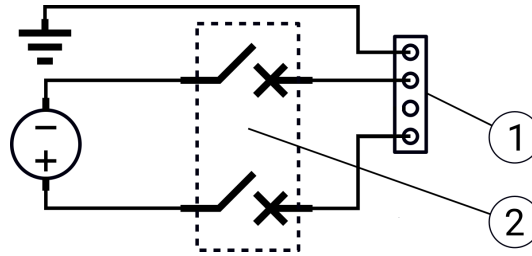


1	OEM CB connector	2	Conector del brazo robótico
3	OEM CB connector (e-Series)	4	Robot arm connector (e-Series)

Instalación del disyuntor

Use a double pole circuit breaker to protect the power input connector, as it can also be used as a switch. If a fuse is used, then a two-pole switch must be installed between the fuse and power input connector.

La siguiente imagen muestra el esquema de cableado del disyuntor.



1	Entrada de alimentación OEM	2	disyuntor
---	-----------------------------	---	-----------


PRECAUCIÓN

No instalar los fusibles o disyuntores adecuados puede provocar daños en el equipo o lesiones al personal.

- La instalación debe cumplir con el estándar IEC 60364.

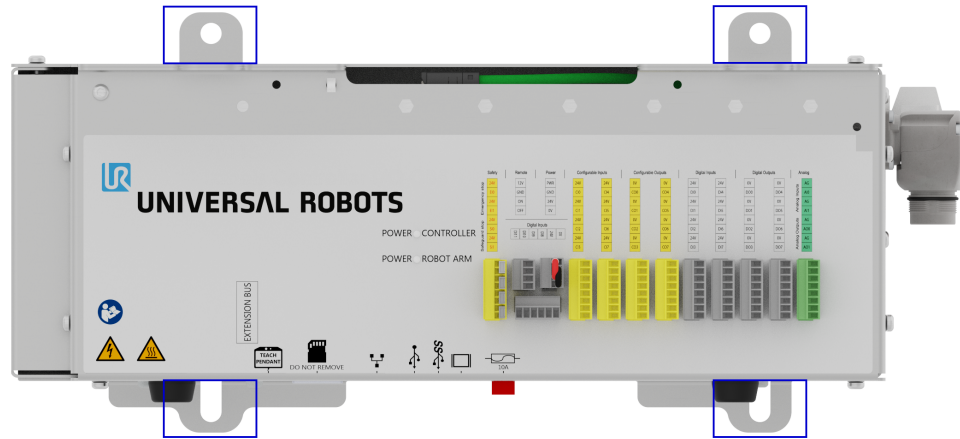
8. Instalación mecánica

Descripción

Siga estas directrices para garantizar un funcionamiento fiable de la OEM Control Box:

- Que no entre polvo ni suciedad.
 - Mantener alejada de agua, disolventes y sustancias químicas.
 - Mantener las temperaturas del aire que entra a la OEM Control Box en el rango de 0 a 50 °C.
 - Mantener la temperatura del marco del controlador de aluminio entre 0 y 65°C.
-

Utilice los soportes de montaje, resaltados a continuación, para montar la OEM Control Box. Dependiendo de la versión, su OEM Control Box puede aparecer ligeramente diferente a la siguiente ilustración. La funcionalidad no se ve afectada por ninguna diferencia externa.



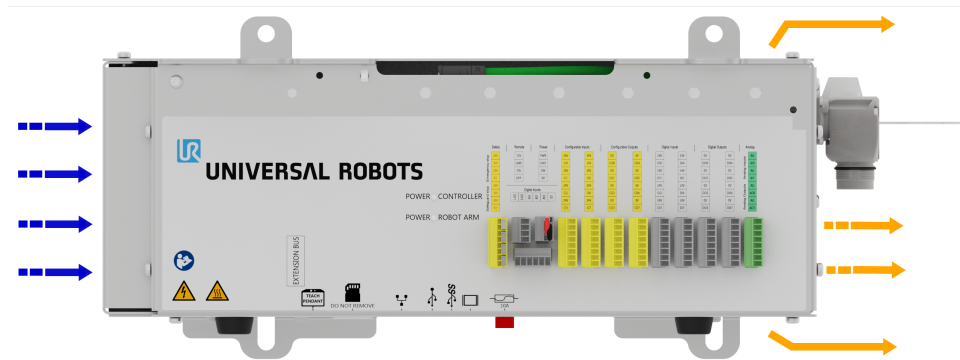
Para ver las dimensiones del producto, consulte la sección [10.1 Especificaciones técnicas](#) en la [página 37](#).

Para ver los dibujos dimensionales, consulte la sección [10.4 Esquemas de dimensiones \(mm\)](#) en la [página 39](#).

Asegúrese de que haya suficiente espacio para cables y circulación de aire alrededor de la caja de control.

Se recomienda dejar un espacio mínimo de 50 mm alrededor de la entrada y salida de aire, y debería considerarse evitar la recirculación del aire.

Para obtener más información sobre la disipación de calor, consulte [10.3 Disipación de calor de la Unidad de control](#) en la [página 38](#). La siguiente ilustración muestra el flujo de aire.



ADVERTENCIA: SUPERFICIE CALIENTE

Un flujo de aire insuficiente, o una recirculación de aire caliente, podría hacer que la OEM Control Box se recaliente y se apague.

Puesta a tierra

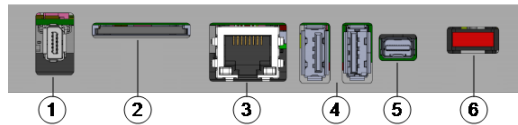
La carcasa de la OEM Control Box está conectada eléctricamente a la clavija de tierra del conector de la fuente de alimentación. Cualquier superficie de montaje conductiva también debe conectarse a tierra.

9. Conexión de dispositivos externos

9.1. Puertos de conexión de dispositivos externos

Descripción

La cara inferior de la OEM Control Box tiene un conjunto de puertos para conectar dispositivos externos. La siguiente ilustración muestra el conjunto de puertos.



1	Puerto de la consola portátil	2	Ranura de tarjeta SD
3	Puerto Ethernet	4	Puertos USB
5	Mini DisplayPort	6	Minifusible plano de 10 A

Puerto	Descripción
Consola portátil	El puerto para conectar la consola portátil (la consola portátil se vende por separado).
Ethernet	Conecte dispositivos externos compatibles con MODBUS, Ethernet/IP o PROFINET.
Puertos USB	Conecte dispositivos USB, por ejemplo un ratón, teclado o memoria USB.
Mini DisplayPort	Conecte un monitor. El vídeo de salida muestra lo mismo que la pantalla de la consola portátil. Tipos de conexión admitidos: <ul style="list-style-type: none"> • DP (conexión directa). • DVI activo (usando un convertor activo DP a DVI). • HDMI activo (usando un convertor activo de DP a HDMI).
Minifusible plano de 10 A	Conecte un fusible. El fusible debe estar marcado como UL y tener una capacidad de 10 A.
Tarjeta SD	La tarjeta SD ya está en el puerto para tarjeta SD.



AVISO

Retirar la tarjeta SD estando en funcionamiento puede dañar el sistema. No retire la tarjeta SD.

Conexión de un teclado o monitor

Use un puerto USB para conectar un teclado.
Use el Mini DisplayPort para conectar un monitor.



AVISO

No puede conectar un ratón cuando se utiliza el software PSX.

Conexión de una consola portátil

Solo puede usar la caja de control PSX OEM con una consola portátil (CP) o una consola portátil 3PE (CP 3PE).

9.2. Dispositivos de activación

Cómo conectar un dispositivo de activación

AVISO

La consola portátil 3PE no se incluye con la compra de OEM Control Box, por lo que no se proporciona la funcionalidad del dispositivo de activación.

El uso de un UR20, o un UR30, requiere un dispositivo de activación externo o una consola portátil 3PE al programar, o enseñar, dentro del alcance de la aplicación robótica.

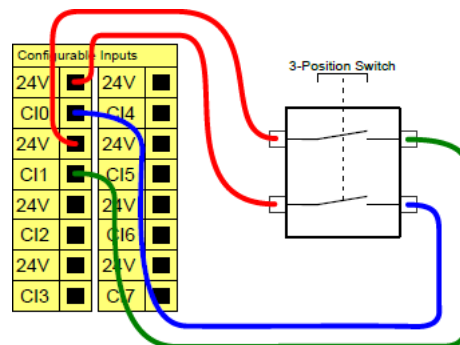
Consulte ISO 10218-2.

OEM Control Box admite de forma segura las siguientes configuraciones de dispositivos de activación:

- Consola portátil 3PE
- Dispositivo activador de tres posiciones externo
- Dispositivo de activación externo de tres posiciones y consola portátil 3PE

La consola portátil estándar no es compatible con los robots UR20 y UR30.

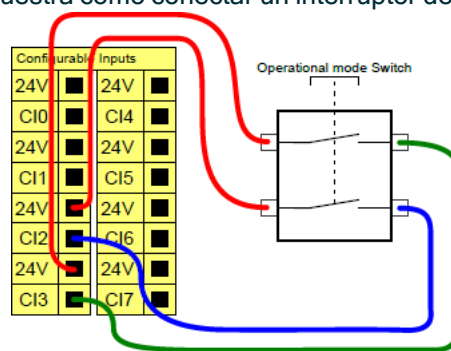
En la siguiente ilustración se muestra cómo conectar un dispositivo de activación de tres posiciones


AVISO

Los dos canales de entrada para la entrada del dispositivo de activación de tres posiciones tienen una tolerancia de desplazamiento de un segundo.

Para conectar un dispositivo de activación en un robot de UR Series Connect a Three-Position Enabling Teach Pendant via the Control Box port (see 9.1 Puertos de conexión de dispositivos externos en la página 33).
o bien
Conecte un dispositivo de activación de tres posiciones (consulte 9.1 Puertos de conexión de dispositivos externos en la página 33) y un interruptor del modo operativo (consulte 9.1 Puertos de conexión de dispositivos externos en la página 33).
Para obtener información completa y detallada sobre las configuraciones eléctricas, consulte la Interfaz eléctrica en el manual del usuario de UR, disponible para su descarga en: myur.universal-robots.com/manuals

Cómo conectar un interruptor del modo operativo El uso de un dispositivo de activación de tres posiciones requiere el uso de un interruptor de modo operativo.
La ilustración de abajo muestra cómo conectar un interruptor del modo operativo.

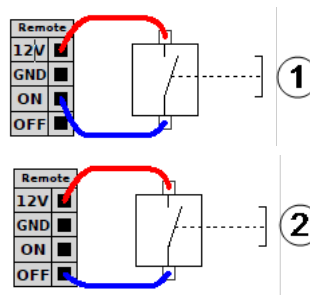


9.3. Control remoto de encendido/apagado (ON/OFF) y parada de emergencia

Descripción La OEM Control Box requiere un control remoto de encendido/apagado (ON/OFF) y un botón pulsador de parada de emergencia. Las siguientes secciones describen cómo instalarlos usando los puertos de E/S.

Conexión del control de encendido/apagado (ON/OFF)

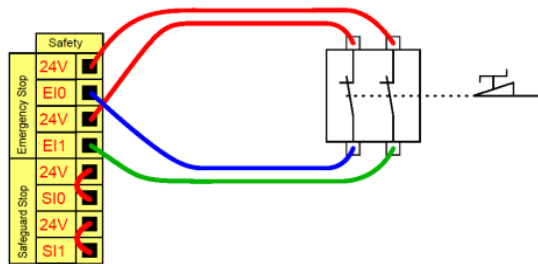
Las imágenes que vienen a continuación muestran cómo se conecta el control remoto de encendido/apagado.



1	Estado: encendido	2	Estado: apagado
---	-------------------	---	-----------------

Conexión de la parada de emergencia remota

Instale una parada de emergencia (E-stop) remota si la consola portátil con la parada de emergencia no está conectada a la caja de control. La siguiente ilustración muestra la instalación mínima requerida de la Parada de emergencia.



10. OEM Control Box Especificaciones

10.1. Especificaciones técnicas

Especificaciones

OEM Control Box size (W x H x D)	451 mm x 150 mm x 168 mm
*OEM AC FlexTail size (W x H x D)	475 mm x 150 mm x 168 mm
*OEM AC FlexTail cable extension bend radius	25 mm
OEM Control Box weight	AC: 4.7 kg (10.4 lbs)
	DC: 4.3 kg (9.5 lbs)
*OEM AC FlexTail weight	AC (only): TBD
Puertos de E/S de OEM Control Box	16 entrada digital, 16 salida digital, 2 entrada analógica, 2 salida analógica
Fuente de alimentación de E/S de OEM Control Box	24 V, máx. 2 A

* The dimensions differ slightly for the OEM AC FlexTail. There is no difference in functionality between the two types of OEM Control Box.

10.2. Especificaciones eléctricas

Variante de CA

Propiedad	Mín.	Típico	Máx.	Unidad
Input Voltage	90	100 - 240	264	VCA
External Mains Fuse (@ 90-200V)	15	-	16	A
External Mains Fuse (@ 200-265V)	8	-	16	A
Input Frequency	47	-	440	Hz
Stand-by Power	-	-	<1,5	W

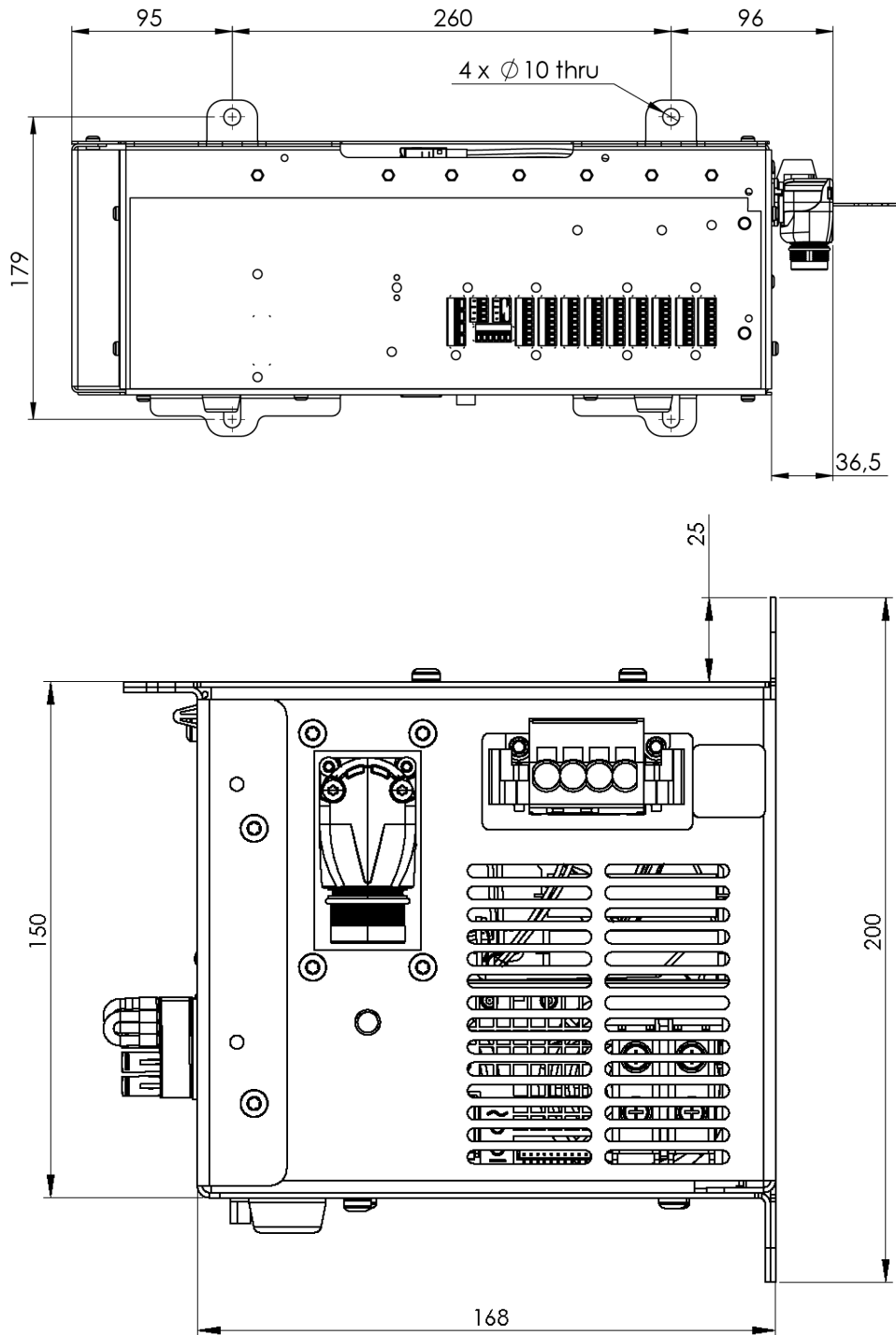
Variante de CC

Propiedad	Mín.	Típico	Máx.	Unidad
Tensión de entrada	19	24 - 48	72	VCC
Potencia en espera	-	-	<7	W
Fusible externo	-	-	100	A
Corriente de irrupción (200)	-	-	400	A

10.3. Disipación de calor de la Unidad de control

Tipo de robot	Max. Disipación de calor
UR20 & UR30	350 W
UR16e & UR10e	130 W
UR5e & UR3e	100 W

10.4. Esquemas de dimensiones (mm)



Copyright © 2019-2025 por Universal Robots A/S. Todos los derechos reservados.

11. Solución de problemas

OEM Control Box Variante de CA

Síntoma	Posible solución
La caja de control no se enciende.	Compruebe que la fuente de alimentación esté conectada correctamente (consulte 5.2 Cableado de fuente de alimentación: CA en la página 18).
La caja de control se enciende durante unos segundos y luego se apaga.	Pulsar el botón de ON durante más de 5 segundos apaga la caja de control. Pulse el botón únicamente durante 1 a 2 segundos.
El desempeño del robot es inestable.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe que la tensión de entrada esté dentro de las especificaciones (consulte 10.1 Especificaciones técnicas en la página 37) • Verifique la conexión a tierra (evite bucles de tierra o tornillos sueltos).

OEM Control Box Variante de CC

Síntoma	Posible solución
La caja de control no se enciende.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe que la fuente de alimentación esté conectada correctamente (consulte 7.2 Cableado de fuente de alimentación: CC en la página 27). • Asegúrese de que la polaridad de la conexión de la alimentación de CC sea correcta. Una polaridad inversa causará un daño permanente a la OEM Control Box.
La caja de control se enciende durante unos segundos y luego se apaga.	Pulsar el botón de ON durante más de 5 segundos apaga la caja de control. Pulse el botón únicamente durante 1 a 2 segundos.
La caja de control no se enciende o el desempeño del robot es inestable.	<ul style="list-style-type: none"> • Compruebe que la entrada de CC esté dentro de las especificaciones indicadas en 10.1 Especificaciones técnicas en la página 37. • Verifique que la alimentación de CC tenga suficiente carga para suministrar la corriente inicial al sistema.

Para obtener información completa y detallada sobre las configuraciones eléctricas, consulte la Interfaz eléctrica en el manual del usuario de UR, disponible para su descarga en: myur.universal-robots.com/manuals

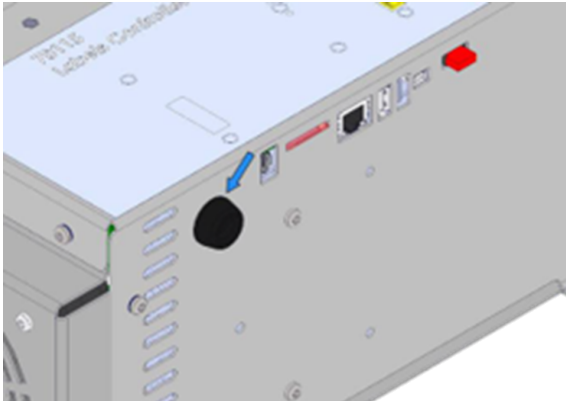
12. Soporte de alivio de tensión del cable

El soporte proporciona alivio de tensión del cable cuando la consola portátil se está usando, durante el funcionamiento normal.

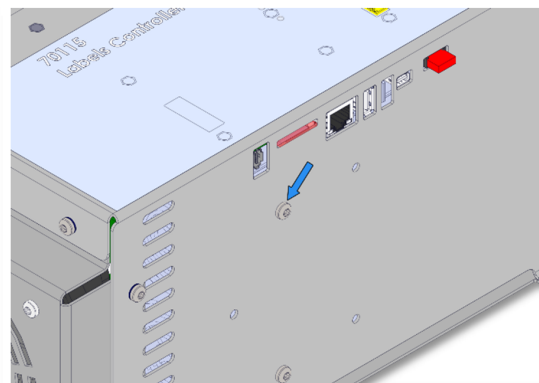
12.1. OEM Control Box CA

Para instalar y utilizar el soporte de alivio de tensión del cable

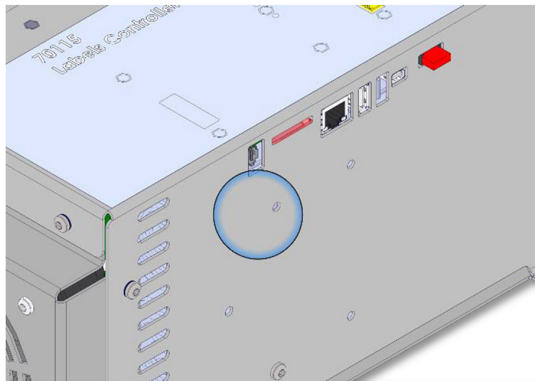
Copyright © 2019-2025 por Universal Robots A/S. Todos los derechos reservados.



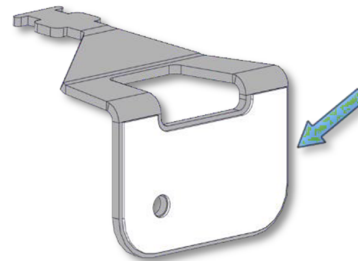
1. Retire el pasacables



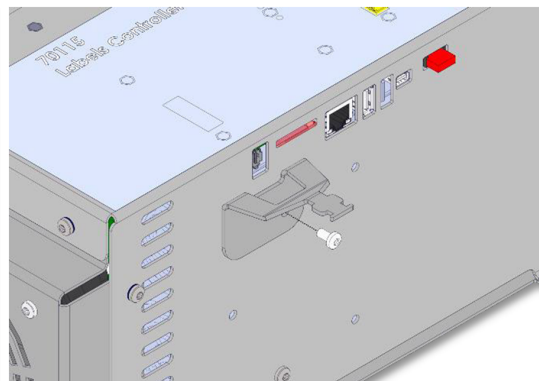
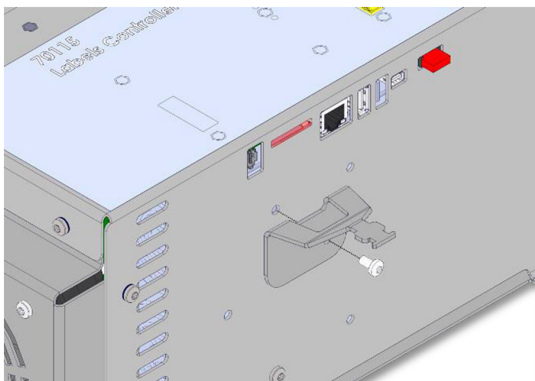
2. Retire el tornillo



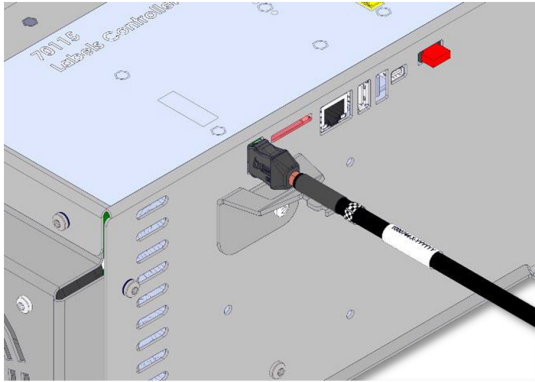
3. Limpie el área con una solución de alcohol y deje que el alcohol se evapore.



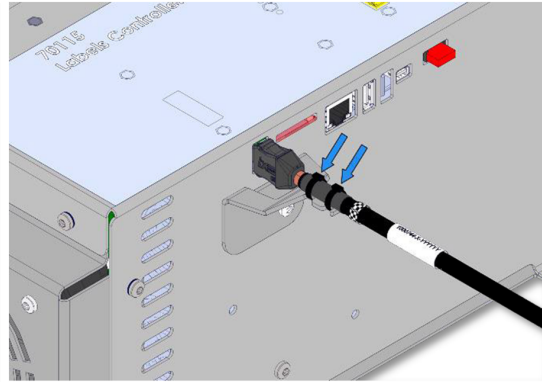
4. Retire la película protectora del parche adhesivo



5. Alinee el soporte utilizando el tornillo suministrado



6. Apriete el tornillo suministrado (par de torsión 1 Nm)

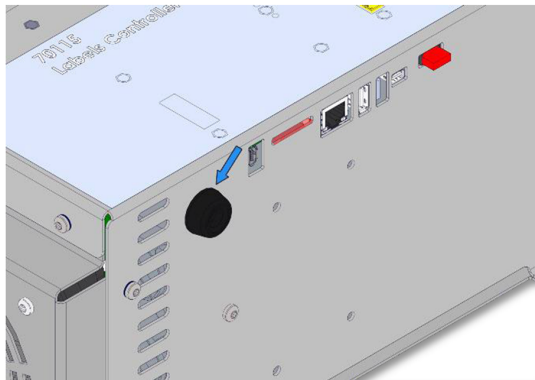


7. Conecte el cable de la CP

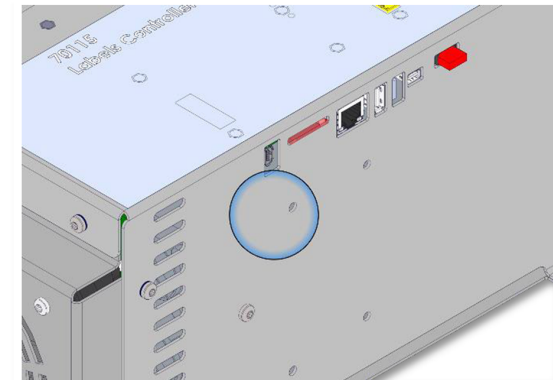
8. Sujete el cable de la CP con las bridas suministradas

12.2. OEM Control Box CC

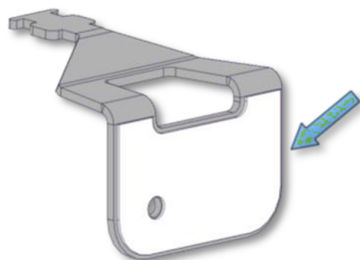
Para instalar y utilizar el soporte de alivio de tensión del cable



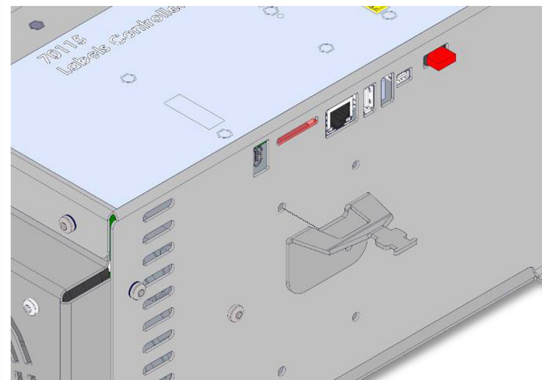
1. Retire el pasacables



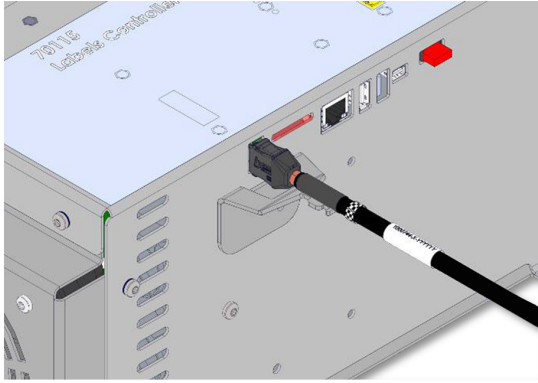
2. Limpie el área con una solución de alcohol y deje que el alcohol se evapore.



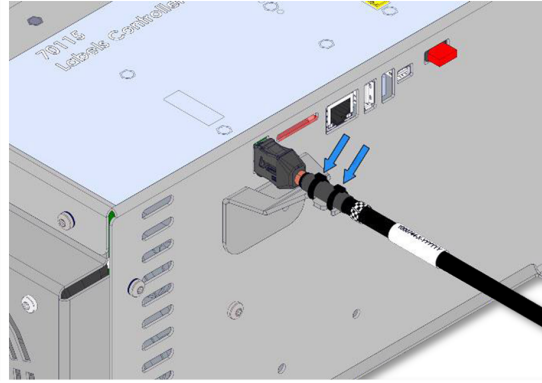
3. Retire la película protectora del parche adhesivo



4. Alinee el soporte utilizando el orificio del tornillo



5. Conecte el cable de la CP

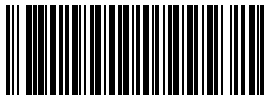


6. Sujete el cable de la CP con la bridas suministradas

13. Certificaciones

Descripción	Esta sección contiene información sobre los certificados y las declaraciones que son válidos para robots Universal Robots con controladores OEM.
Materiales de embalaje	Tal como lo indican nuestros proveedores, los materiales de envío de los robots Universal Robots cumplen los requisitos ISPM-15 para producir material de embalaje de madera y así se marcan en consecuencia.
Certificado de calidad	Los robots de Universal Robots pasan por un sistema de pruebas internas continuo y procedimientos de prueba de final de línea. Los procesos de prueba de UR son sometidos a revisiones y mejoras continuos.
Declaraciones según las directivas de la UE	<p>Los robots Universal Robots están certificados según las directivas siguientes.</p> <ul style="list-style-type: none"> • 2006/42/EC - Machinery Directive (MD) According to the Machinery Directive 2006/42/EC, Universal Robots robots are partly completed machinery, and do not have a CE mark on them. • 2012/19/UE - Residuos de aparatos eléctricos y electrónicos (RAEE) Para obtener información sobre la eliminación de residuos de aparatos eléctricos y electrónicos, consulte el capítulo 7, Eliminación y medioambiente en el manual del usuario del robot.

Nombre del software: PolyScope X
Versión del software: 10.10
Versión del documento: 20.12.72



716-199-00