


**UR3e**

**UR7e**

**UR12e**

**UR16e**

## e-Series

### Spécifications du bras du robot

Charge utile	3 kg (6,6 lbs)	7.5 kg (16.5 lbs)	12,5 kg (27,5 lbs)	16 kg (35,3 lbs)
Portée	500 mm (19,7 in)	850 mm (33,5 in)	1 300 mm (51,2 in)	900 mm (35,4 in)
Degrés de liberté	6 articulations en rotation			
Programmation	Écran tactile de 12 pouces avec interface utilisateur graphique PolyScope			
<b>Consommation électrique (moyenne)</b>				
Puissance maximum	300 W	570 W	615 W	585 W
Réglages de fonctionnement modérés	150 W	200 W	350 W	350 W
Plage de températures de fonctionnement	Température ambiante : 0-50 °C (32-122 °F)			
Fonctions de sécurité	20 fonctions de sécurité configurables			
Conformément à	EN ISO 13849-1 (PLd catégorie 3) et EN ISO 10218-1			

## Performances

Capteur de force, bride d'outil/capteur de couple	Force, x-y-z	Couple, x-y-z	Force, x-y-z	Couple, x-y-z	Force, x-y-z	Couple, x-y-z	Force, x-y-z	Couple, x-y-z
Plage	± 30,0 N	± 10,0 Nm	± 50,0 N	± 10,0 Nm	± 100,0 N	± 10,0 Nm	± 160,0 N	± 10,0 Nm
Précision	± 2,0 N	± 0,1 Nm	± 3,5 N	± 0,2 Nm	± 5,0 N	± 0,2 Nm	± 5,0 N	± 0,2 Nm
Précision	± 3,5 N	± 0,1 Nm	± 4,0 N	± 0,3 Nm	± 5,5 N	± 0,5 Nm	± 5,5 N	± 0,5 Nm

## Mouvement

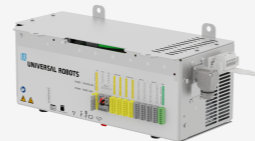
Vitesse maximale du PCO	3 m/s	4 m/s	4 m/s	3 m/s				
Répétabilité de la posture selon la norme ISO 9283	± 0,03 mm	± 0,03 mm	± 0,05 mm	± 0,05 mm				
Mouvement de l'axe	Plage de fonctionnement	Vitesse maximale	Plage de fonctionnement	Vitesse maximale	Plage de fonctionnement	Vitesse maximale	Plage de fonctionnement	Vitesse maximale
Base	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
Épaule	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
Coude	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Poignet 1	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Poignet 2	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
Poignet 3	Infinie	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s

## Fonctionnalités

Classification IP	IP54			
Niveau sonore	< 60 dB(A)	< 65 dB(A)	< 65 dB(A)	< 65 dB(A)
Montage du bras	N'importe quelle orientation			
<b>Ports d'E/S</b>				
Entrées numériques	2	2	2	2
Sorties numériques	2	2	2	2
Entrées analogiques	2	2	2	2
Tension d'alimentation de l'E/S d'outil	12/24 V			
Alimentation électrique E/S de l'outil	600 mA	1,5 A (double broche) 1 A (broche unique)	2 A (double broche) 1 A (broche unique)	2 A (double broche) 1 A (broche unique)

## Physique

Encombrement	Ø 128 mm	Ø151 mm	<Ø 190 mm	Ø 190 mm
Matériaux	Aluminium, plastique, acier			
Interface de la bride d'outil	M8 8 broches femelle, EN ISO-9409-1-50-4-M6			
Type de connecteur	M8 8 broches femelle			
Longueur du câble (bras du robot)	6 m (236 in)			
Poids avec câble	11,2 kg (24,7 lbs)	20,6 kg (45,4 lbs)	33,5 kg (73,9 lbs)	33,1 kg (73 lbs)
Humidité	≤ 90 % RH (sans condensation)			



## Spécifications du boîtier de commande

### Fonctionnalités

CB 5.5 (PolyScope 5)  
CB 5.6 (PolyScope X)

CB 5.5 (PolyScope 5)  
CB 5.6 (PolyScope X)

Types de robot	e-Series, UR Series	e-Series, UR Series
Compatibilité logicielle	PolyScope X, PolyScope 5	PolyScope X, PolyScope 5
Classification IP	IP44	IP20
Classification salle blanche ISO 14644-1	6	6
Plage de températures de fonctionnement	0-50 °C (32-122 °F)	0-50 °C (32-122 °F)
<b>Ports d'E/S</b>		
Entrées numériques	16	16
Sorties numériques	16	16
Entrées analogiques	2	2
Sortie analogique	2	2
Entrées numériques en quadrature	4	4
Alimentation E/S	24 V, 2 A	24 V, 2 A
Protocoles industriels	Modbus PCO (Client/Serveur) Adaptateur Ethernet/IP Appareil PROFINET/PROFIsafe ROS/ROS2	Modbus PCO (Client/Serveur) Adaptateur Ethernet/IP Appareil PROFINET/PROFIsafe ROS/ROS2
Interfaces matérielles	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort Interface de la machine de moulage par injection (SPI AN-146 & Euromap-67)	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort Interface de la machine de moulage par injection (SPI AN-146 & Euromap-67)

### Physique

Taille du boîtier de commande (L x H x P)	460 mm x 449 mm x 254 mm (18,2 in x 17,6 in x 10 in)	451 mm x 168 mm x 150 mm (17,6 in x 6,6 in x 5,9 in)
Poids	12 kg (26,5 lbs)	Modèle CA : 4,7 kg (10,4 lbs) Modèle CC : 4,3 kg (9,48 lbs)
Tension de sortie de l'alimentation électrique	1 500 W	1 500 W
Matériaux	Acier thermolaqué	Aluminium
Humidité	≤ 90 % RH (sans condensation) ≤	≤ 90 % RH (sans condensation) ≤



Standard



3PE

## Spécifications du terminal de programmation

### Fonctionnalités

Types de robot	e-Series (standard)	e-Series (facultatif), UR Series (standard)
Classification IP	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1
Humidité	≤ 90 % RH (sans condensation)	≤ 90 % RH (sans condensation)
Résolution de l'affichage	1280 x 800 pixels	1280 x 800 pixels
Fonctionnement libre	1 bouton	2 boutons pour prendre en charge le fonctionnement ambidextre

### Physique

Matériaux	Plastique (PC/ASA)	Plastique (PC/ASA)
Taille du terminal de programmation (L x H x P)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 in x 9,1 in x 1,97 in)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 in x 9,1 in x 1,97 in)
Poids (y compris 1 m de câble de terminal de programmation)	1,6 kg (3,5 lbs)	1,8 kg (3,961 lbs)
Longueur du câble (Terminal de programmation)	4,5 m (177,17 in)	4,5 m (177,17 in)

## Options de câbles longs et courts



Câble standard du robot



Câble de robot haute flexibilité

Câble d'alimentation	Matériau	Couleur	Longueur	Diamètre	Poids brut	e-Series	Séries UR
700-3xx-xx	PVC	Noir	6 m (236,22 in)	Spécifique au pays	0,75 kg (1,7 lbs)	•	•

### Câble standard du robot

200145	PVC	Noir	1 m (39,37 in)	12,1 mm (0,84 in)	0,4 kg (1 lbs)	○	○
200146	PVC	Noir	2 m (78,74 in)	12,1 mm (0,84 in)	0,6 kg (1,3 lbs)	○	○
165100	PVC	Noir	6 m (236,22 in)	12,1 mm (0,84 in)	2 kg (4,4 lbs)	•	-
165101	PVC	Noir	12 m (472,44 in)	12,1 mm (0,84 in)	3,25 kg (7,16 lbs)	○	-

### Câble de robot haute flexibilité

166100	PVC	Bleu	6 m (236,22 in)	13,4 mm (0,53 in)	2,3 kg (5,07 lbs)	○	-
166101	PVC	Bleu	12 m (472,44 in)	13,4 mm (0,53 in)	4,5 kg (9,92 lbs)	○	-
200113	PVC	Bleu	6 m (236,22 in)	14,6 mm (0,57 in)	2,3 kg (5,07 lbs)	-	•
200114	PVC	Bleu	12 m (472,44 in)	14,6 mm (0,57 in)	4,5 kg (9,92 lbs)	-	○

• Standard ○ Facultatif - Non applicable

## Que contient la boîte ?

Sélectionnez la configuration qui vous convient

		Solution	<input type="checkbox"/> Standard <input type="checkbox"/> OEM
<b>Robot</b>	<b>UR Series</b> <input type="checkbox"/> UR8 Long <input type="checkbox"/> UR15 <input type="checkbox"/> UR18 <input type="checkbox"/> UR20 <input type="checkbox"/> UR30	<b>e-Series</b> <input type="checkbox"/> UR3e <input type="checkbox"/> UR7e <input type="checkbox"/> UR12e <input type="checkbox"/> UR16e	<b>Terminal de programmation</b> <input type="checkbox"/> Standard <input type="checkbox"/> 3PE
<b>Logiciel</b>	<input type="checkbox"/> PolyScope X <input type="checkbox"/> PolyScope 5		<b>Cable</b> <input type="checkbox"/> 1 m <input type="checkbox"/> 6 m <input type="checkbox"/> 12 m
<b>Boîtier de commande</b>	<input type="checkbox"/> CB 5.5 <input type="checkbox"/> CB 5.6 <input type="checkbox"/> OEM CB 5.5 <input type="checkbox"/> OEM CB 5.6		<b>Plan de services UR Care</b> <input type="checkbox"/> UR Care Plus <input type="checkbox"/> UR Care Premium <input type="checkbox"/> UR Care personnalisé

## Contact

Universal Robots A/S  
Energivej 51  
5260 Odense  
Danemark

+45 89 93 89 89  
sales@universal-robots.com  
universal-robots.com

