

Automatización. Optimizada.

Presentamos el nuevo robot colaborativo UR3, una potente herramienta ideal para tareas de alta precisión.

UR3





- Automatiza tareas de hasta 3 kg
- Alcanza un radio de acción de hasta 500 mm

El UR3 ultra flexible de Universal Robots proporciona una elevada precisión para los entornos de producción más pequeños. El UR3 puede modular cargas útiles de hasta 3 kg, aportando valor a las instalaciones científicas, farmacéuticas, agrícolas, electrónicas y tecnológicas. Las tareas en las que el UR3 destaca incluyen: montaje de objetos pequeños, pegado, atornillado, manejo de herramientas, soldadura y pintura.

Diseñado para los entornos de menor alcance, el UR3 tiene un radio de alcance de 500 mm. Esto hace posible su uso en espacios limitados y añade valor a prácticamente cualquier entorno de producción. El UR3 también cuenta con InfiniteSpin™ en su última articulación, lo que permite utilizarlo para tareas de atornillado sin necesidad de incorporar otro dispositivo.

El UR3 de Universal Robots es fácil de programar y configurar, es colaborativo y seguro, y al igual que todos nuestros robots colaborativos, ofrece una rápida amortización.

El UR3 se construye con la misma tecnología probada que nuestros modelos UR5 y UR10.

Radio



Carga



Rotación



APLICACIONES

- > Montaje
- > Soldadura
- > Pegado
- > Atornillado
- > Pintura
- > Pick & Place
- > Manejo de herramientas
- > Trabajo de laboratorio
- > Extracción de humos
- > Pulido
- > Moldeo

VENTAJAS

- > Rotación Infinita en la última articulación
- > Uniformidad garantizada en la calidad del producto
- > Optimización del proceso de producción
- > Su "tercera mano"



Ver UR3 en acción



1 Tamaño pequeño, gran capacidad

El UR3 satisfará sus necesidades de alta precisión gracias a su carga útil de 3 kg y su alcance de 500 mm. Utiliza la misma tecnología que los robots más grandes, pero en un formato más pequeño. Esto hace posible su uso en espacios reducidos. Con solo 11 kg de peso, a este brazo robótico se le pueden asignar fácilmente nuevos proyectos según sus necesidades.



2 La seguridad es lo primero

El UR3 es sensible a la fuerza, por lo que puede configurarse para detenerse de inmediato cuando encuentre una fuerza que supere los 50 newtons. Esto permite el uso del robot sin necesidad de costoso vallado de seguridad (tras la evaluación inicial de riesgos).



3 Mayor calidad del producto

Sería necesario tener habilidades sobrehumanas para dosificar siempre la misma cantidad exacta de adhesivo. Sin embargo, el UR3 puede ejercer siempre la misma presión. Garantiza una calidad uniforme, reduce los costes de producción y optimiza su operación.



4 Rotación infinita

Con tan solo colocar un portabrocas en la articulación final del UR3, de rotación infinita, evitará tener que añadir costosas herramientas en el proceso de montaje. El robot recoge los tornillos, los fija y los aprieta aplicando el par de torsión correcto.

UR3 Especificaciones técnicas

No. Artículo 110103

Brazo robótico de 6 ejes con un radio de acción de 500 mm

Peso:	11 kg															
Carga útil:	3 kg															
Alcance:	500 mm															
Rango de las articulaciones:	+/- 360° Rotación infinita de la última articulación															
Velocidad:	Articulaciones de muñeca: 360 grados/segundo Otras articulaciones: 180 grados/segundo Herramienta: Típico 1 m/s															
Repetibilidad:	+/- 0,1 mm															
Huella:	Ø 118 mm															
Grados de libertad:	6 articulaciones giratorias															
Tamaño de la caja de control (AnchoxAltoXLargo):	475 mm x 423 mm x 268 mm															
Puertos de E/S	<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Caja de control</th> <th>Conexión de herramienta</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Entrada digital</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Salida digital</td> <td>16</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Entrada analógica</td> <td>2</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Salida analógica</td> <td>2</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>		Caja de control	Conexión de herramienta	Entrada digital	16	2	Salida digital	16	2	Entrada analógica	2	2	Salida analógica	2	-
	Caja de control	Conexión de herramienta														
Entrada digital	16	2														
Salida digital	16	2														
Entrada analógica	2	2														
Salida analógica	2	-														
Fuente de alimentación E/S:	24 V 2A en caja de control y 12 V/24 V 600 mA en herramienta															
Comunicación:	TCP/IP 100 Mbit: IEEE 802.3u, 100BASE-TX Ethernet socket y Modbus/TCP															
Programación:	Interfaz gráfica de usuario PolyScope con pantalla táctil de 12 pulgadas con soporte															
Ruido:	Comparativamente silencioso															
Clasificación IP:	IP54															
Consumo de energía:	100 vatios aprox. utilizando un programa típico															
Operación de colaboración:	15 funciones avanzadas de seguridad ajustables															
Materiales:	Aluminio, ABS, polipropileno															
Temperatura:	El robot puede trabajar en un rango de temperaturas de 0-50 °C*															
Fuente de energía:	100-240 VAC, 50-60 Hz															
Cableado:	Cable entre el robot y la caja de control (6 m) Cable entre la pantalla táctil y la caja de control (4,5 m)															

*) A alta velocidad continua de las articulaciones, la temperatura ambiente se reduce.