

# UR16e Specifiche tecniche

UR16e consente un carico utile di 16 kg, e quindi l'utilizzo di utensili più pesanti all'estremità del braccio, oltre alla manipolazione di più parti.

Oggi, più di 50.000 robot collaborativi industriali UR sono stati consegnati ai clienti nei settori più diversi, in tutto il mondo. UR16e è uno dei nostri quattro cobot e-Series, ciascuno con una diversa combinazione tra carico utile e portata. La e-Series consente una flessibilità eccezionale e un'incomparabile facilità di utilizzo per la vostra applicazione.

## Contatti

Universal Robots A/S  
Via Lessolo, 3 "Lotto 5"  
10153 Torino  
Italy  
Tel: +39 011 1889 2271  
ur.med@universal-robots.com  
universal-robots.com

## UR16e

### Specifiche

Carico utile	16 kg (35,3 libbre)
Portata	900 mm (35,4 pollici)
Gradi di libertà	6 giunti rotanti
Programmazione	Polyscope su schermo tattile da 12 pollici Interfaccia grafica utente

### Prestazioni

Consumo di corrente massimo medio	585 W	
Consumo di corrente, tipico per impostazioni di funzionamento moderate (approssimativo)	350 W	
Sicurezza	17 funzioni di sicurezza regolabili	
Certificazioni	EN ISO 13849-1, PLd Categoria 3, e EN ISO 10218-1	
Rilevamento forza, flangia utensilee	Forza, x-y-z	Coppia, x-y-z
Intervallo	160,0 N	10,0 Nm
Precisione	5,0 N	0,2 Nm
Accuratezza	5,5 N	0,5 Nm

### Movimento

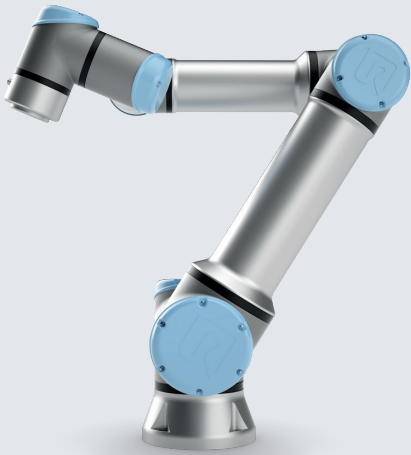
Ripetibilità della posizione in base a ISO 9283 per ISO 9283	± 0,05 mm	
Movimento assiale	Intervallo di fun- zionamento	Velocità massima
Base	± 360°	± 120°/s
Spalla	± 360°	± 120°/s
Gomito	± 360°	± 180°/s
Polso 1	± 360°	± 180°/s
Polso 2	± 360°	± 180°/s
Polso 3	± 360°	± 180°/s
Velocità tipica TCP	1 m/s (39.4 in/s)	

### Caratteristiche

Classificazione IP	IP54
Camera bianca Classe ISO 14644-1	5
Rumorosità	Inferiore a 65 dB(A)
Posizione di installazione robot	Qualsiasi orientamento
Porte I/O	
Digitali ingresso	2
Digitali uscita	2
Analogiche ingresso	2
I/O Alimentazione al tool	12/24 V
Tensione	
I/O Alimentazione al tool	2 A (Doppio pin) 1 A (Pin singolo)

### Caratteristiche fisiche

Ingombro	Ø 190 mm
Materiali	Alluminio, plastica, acciaio
Tipo di connettore tool (end-effector)	M8   M8 a 8 pin
Lunghezza cavo di collegamento robot	6 m (236 pollici) cavo compreso. Disponibili opzioni 12 m (472 pollici) e ad alta flessibilità.
Peso compreso il cavo	33,1 kg (73 libbre)
Intervallo di temperatura di funzionamento	0-50°C
Umidità	90%RH (senza condensa)



## Quadro elettrico

### Caratteristiche

Classificazione IP	IP44
Camera bianca Classe ISO 14644-1	6
Intervallo temperatura di funzionamento	0-50°C
Umidità	90%RH (senza condensa)
Porte I/O	
Digitali ingresso	16
Digitali uscita	16
Analogiche ingresso	2
Analogiche uscita	2
Ingressi digitali in quadratura	4
Alimentazione I/O	24V 2A
Comunicazione	Frequenza di controllo 500 Hz Modbus TCP PROFINET Ethernet/IP USB 2.0, USB 3.0
Alimentazione elettrica	100-240 VAC, 47-440 Hz

### Caratteristiche fisiche

Dimensioni quadro elettrico (L x H x P)	460 mm x 449 mm x 254 mm (18,2 pollici x 17,6 pollici x 10 pollici)
Peso	12 kg (26,5 libbre)
Materiali	Acciaio verniciato a polveri

Il quadro elettrico è disponibile anche in versione OEM.

## Terminale di programmazione

### Caratteristiche fisiche

Classificazione IP	IP54
Umidità	90%RH (senza condensa)
Risoluzione del display	1280 x 800 pixel
Physical	
Materiali	Plastica, PP
Peso	1,6 kg (3,5 libbre) compreso 1 m di cavo TP
Lunghezza cavo	4,5 m (177,17 pollici)

Il terminale di programmazione è disponibile anche come opzione 3PE.