

e-Series UR16e

UR16e 유니버설 로봇의 새로운 모델

UR16e 소개

유니버설 로봇의 새로운 모델인 UR16e는 고하중을 요구하는 다양한 어플리케이션에 사용할 수 있는 16kg 페이로드를 자랑합니다. 협동로봇 업계의 리더인 유니버설 로봇이 설계하고 제작한 UR16e는 기존의 생산 환경에 쉽게 적용할 수 있습니다.

UR16e를 사용하여 고 중량 소재 핸들링 및 CNC 머신 텐딩 어플리케이션을 높은 정밀도로 자동화할 수 있습니다. 16kg의 페이로드를 자랑하는 UR16e는 무거운 제품을 핸들링할 때 발생하는 비용, 부상 위험 및 시스템 중단 시간을 줄이는 데 도움을 줍니다. 작은 설치 면적과 작동 반경 900mm 로, 비좁은 공간에서 사용하기에 이상적이며 견고한 작동이 가능합니다.

한 공장 전체에서 동시에 서로 다른 작업을 수행하도록 여러 대의 로봇을 배치하여 생산성을 높일 수 있습니다. UR16e 로봇은 과거에는 자동화할 수 없었던 작업을 포함한 다양한 작업을 수행하며, 한 제조 라인 또는 작업 셀에서 다른 제조 라인 또는 작업 셀로 쉽게 전개할 수 있습니다.

유니버설 로봇의 장점

더 많은 작업, 더 큰 성과, 더 높은 성장이 가능합니다. 유니버설 로봇은 마켓 리더로서 빠른 셋업, 유연한 배치, 쉬운 프로그래밍, 안전 및 협업, 빠른 투자금 회수 등이 가능한 협동로봇 기술을 기업이 어떻게 사용할 수 있는가에 대한 기준을 제시합니다.

더 많은 페이로드를 처리할 능력을 갖춘 UR16e는 지루하고 위험한 작업으로부터 직원을 해방시켜 이들이 인간의 창의성을 요하는 일에 집중할 수 있도록 만듦으로써 사기를 북돋우고 직업 만족도를 높여 줍니다.

UR 로봇은 자동화를 통해 직원들에게 능력을 부여하고 제조업체가 성장하도록 지원하여 업체로 하여금 더 많은 일을 할 수 있도록 도와 줍니다. 유니버설 로봇 e-Series 로봇을 하나만 배치하든 여러 대를 배치하든, 효율성, 생산성, 수익성을 모두 향상시킬 수 있습니다. 이것이 로봇 분야에서 유니버설 로봇이 가장 신뢰받는 이름이 된 이유입니다.

자세한 내용은 universal-robots.com/ko/제품/UR16e-로봇 에서 확인하세요

UR16e 기술 상세 정보

사양

| | |
|-------|-------------------------------------|
| 페이로드 | 16 kg (35.3 lbs) |
| 반경 | 900 mm (35.4 in) |
| 자유도 | 6개 회전 조인트 |
| 프로그래밍 | 폴리스코프 그래픽 사용자 인터페이스가 포함된 12인치 터치스크린 |

성능

| | | |
|------------------|--|----------------------|
| 전력, 소비, 최대 평균값 | 585 W | |
| 전력, 소비, 일반 모드 세팅 | 350 W | |
| 안전 | 17개 구성 가능한 안전 기능 | |
| 인증 | EN ISO 13849-1, PLd Category 3, and EN ISO 10218-1 | |
| 힘 센서, 톨 플랜지 범위 | 힘, x-y-z 160.0 N | 토크, x-y-z 10.0 Nm |
| 분해능 | 5.0 N | 0.2 Nm |
| 정밀도 | 5.5 N | 0.5 Nm |

동작

| | | |
|-----------------------|-------------------|----------|
| 포즈 반복정밀도 (ISO9283 기준) | ± 0.05mm | |
| 축 동작 | 동작 범위 | 최대 속도 |
| 베이스 | ± 360° | ± 120°/s |
| 숄더 | ± 360° | ± 120°/s |
| 엘보우 | ± 360° | ± 180°/s |
| 손목 1 | ± 360° | ± 180°/s |
| 손목 2 | ± 360° | ± 180°/s |
| 손목 3 | ± 360° | ± 180°/s |
| 표준 TCP 속도 | 1 m/s (39.4 in/s) | |

특징

| | |
|--------------------|-----------------------|
| IP 등급 | IP54 |
| ISO 14644-1 클린룸 등급 | 5 |
| 소음 | 65 dB(A) 이하 |
| 로봇 마운팅 | 모든 자세 |
| I/O 포트 | |
| 디지털 입력 | 2 |
| 디지털 출력 | 2 |
| 아날로그 입력 | 2 |
| 툴 I/O 전원 공급장치 전압 | 12/24 V |
| 툴 I/O 전원 공급장치 | 2 A (듀얼 핀) 1 A (싱글 핀) |

하드웨어

| | |
|------------------|------------------|
| 설치 면적 | Ø 190 mm |
| 소재 | 알루미늄, 플라스틱, 스틸 |
| 툴(엔드 이펙터) 커넥터 타입 | M8 M8 8-핀 |
| 로봇 암 케이블 길이 | 6 m (236 in) |
| 케이블 포함 중량 | 33.1 kg (73 lbs) |
| 작동 온도 범위 | 0-50°C |
| 습도 | 90% 상대 습도(논콘덴싱) |



컨트롤 박스

특징

| | |
|--------------------|--|
| IP 등급 | IP44 |
| ISO 14644-1 클린룸 등급 | 6 |
| 주변 온도 범위 | 0-50°C |
| I/O 포트 | |
| 디지털 입력 | 16 |
| 디지털 출력 | 16 |
| 아날로그 입력 | 2 |
| 아날로그 출력 | 2 |
| 컨베이어 엔코더 디지털 입력 | 4 |
| I/O 전원 공급 | 24V 2A |
| 통신 | 500 Hz 제어 주파수 Modbus TCP PROFINET Ethernet/IP USB 2.0, USB 3.0 |
| 전원 | 100-240VAC, 47-440Hz |
| 습도 | 90% 상대 습도(논콘덴싱) |

하드웨어

| | |
|------------------|---|
| 컨트롤 박스 크기(WxHxD) | 475 mm x 423 mm x 268 mm (18.7 in x 16.7 in x 10.6 in) |
| 중량 | 12 kg (26.5 lbs) |
| 소재 | 코팅 스틸 |

티치 펜던트

특징

| | |
|-----------|-----------------|
| IP 등급 | IP54 |
| 습도 | 90% 상대 습도(논콘덴싱) |
| 디스플레이 해상도 | 1280 x 800 픽셀 |

하드웨어

| | |
|-----------------|-------------------|
| 소재 | 플라스틱, PP |
| 1m TP 케이블 포함 중량 | 1.6 kg (3.5 lbs) |
| 케이블 길이 | 4.5 m (177.17 in) |



UNIVERSAL ROBOTS

www.universal-robots.com/ko