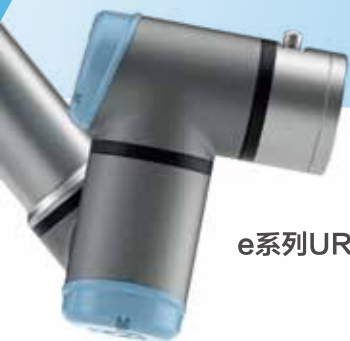


## 协作机器人e系列



e系列UR3e



e系列UR5e



e系列UR10e

### e系列简介

e系列UR3e/UR5e/UR10e是协作机器人市场领导者优傲机器人公司推出的一款开创性的小型协作机器人，具有强大的功能性。UR3e可让您将先进机器人无缝整合进现有的生产环境，从而借助自动化技术充分发掘机遇并从中获益。可助您提高生产率、改善质量、提升工作满意度，因此具有无限的潜力。

### 新一代自动化技术

e系列机器人具有小巧、功能强大的特点，其有效载荷范围为3-10千克，工作半径从500-1300mm，所有腕关节均可实现360度旋转，末端关节可无限旋转。这种桌面式协作机器人适合需要高精度和轻型装配作业等应用场合。这种多功能性得到UR+生态系统的支持，该生态系统作为一种在线展厅，可提供尖端产品来定制UR机器人应用以完全符合您的要求。

### 人人都可以拥有无限的潜力

e系列可帮助任何人在数分钟内完成编程。使用直观的示教器进行编程，只需将机器人手臂移至需要的位置，或选择触摸屏上的预编程功能即可。内置的力控传感器允许e系列在高灵敏性应用中编程，同时保证了最高精度。

### ◆ 优傲机器人的优势

优傲机器人公司正在为企业如何使用协作机器人技术制定新的标准，这些技术可节省安装时间，且具有灵活性极高、易于编程、安全和协同操作以及快速获得投资回报等优点。

#### ◆ 快速安装

将UR10e拆除包装，安装到位，并完成一个简单任务的编程工作，仅仅需要60分钟甚至更短时间。

#### ◆ 易于编程

直观的用户界面大大缩短了编程所需的时间。毫无经验的程序员可使用优傲机器人学院的免费培训模块，仅需87分钟便可学会使用UR5e进行编程。

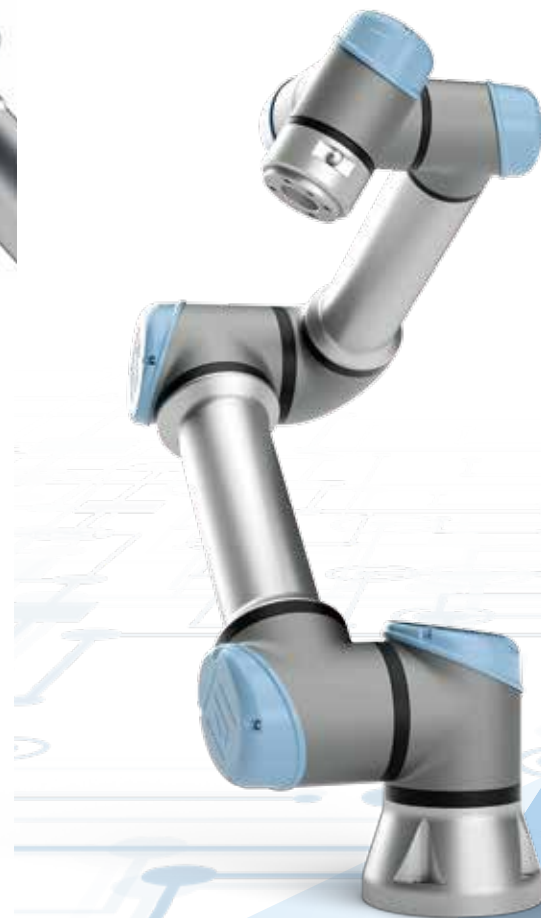
#### ◆ 灵活性极高

UR10e可以快速、轻松地自动化执行几乎任何任务，在生产应用中几乎不受限制，并可根据需要随时进行部署。

#### ◆ 协作性

我们的协作机器人获得TÜV NORD认证，符合ISO 10218-1标准，安全功能符合ISO 13849-1的Cat 3 PLd标准，并且经过风险评估，通常可以与生产线上的操作人员安全并肩作业，这一切都得益于协作机器人内置的可定制化安全功能。优傲机器人始终将安全性放在首位，用户可自由了解和尝试协作机器人的无限应用，帮助提高生产效率，改善产品质量。

## 优傲机器人 e-series新品介绍



UNIVERSAL ROBOTS

	UR3e	UR5e	UR10e
<b>性能</b>			
功耗	使用一般程序约 150 瓦	使用一般程序约 250 瓦	使用一般程序约 400 瓦
协作操作	17 种先进的可调安全功能，包括手腕监测。 按 ISO10218 标准进行远程控制	17 种先进的可调安全功能，包括手腕监测。 按 ISO10218 标准进行远程控制	17 种先进的可调安全功能，包括手腕监测。 按 ISO10218 标准进行远程控制
认证	EN ISO13849 -1, Cat 3, PLd 和 EN ISO 10218 -1	EN ISO13849 -1, Cat 3, PLd 和 EN ISO 10218 -1	EN ISO13849 -1, Cat 3, PLd 和 EN ISO 10218 -1
<b>力控传感器—力, x-y-z</b>			
范围	30 N	50 N	100 N
分辨率	1.0 N	2.5 N	2.0 N
精度	3.5 N	4.0 N	5.5 N
<b>力控传感器—扭矩, x-y-z</b>			
范围	10 Nm	10 Nm	10 Nm
分辨率	0.02 Nm	0.04 Nm	0.02 Nm
精度	0.10 Nm	0.30 Nm	0.60 Nm
环境温度范围	0-50°C*	0-50°C	0-50°C
湿度	90% 相对湿度 (非冷凝)	90% 相对湿度 (非冷凝)	90% 相对湿度 (非冷凝)
<b>规格</b>			
有效载荷	3 千克/6.6 磅	5 千克/11 磅	10 千克/22 磅
工作半径	500 毫米/19.7 英寸	850 毫米/33.5 英寸	1300 毫米/51.2 英寸
自由度	6 个旋转关节 (自由度)	6 个旋转关节 (自由度)	6 个旋转关节 (自由度)
编程	12 英寸触摸屏上的 Polyscope 图形用户界面，带安装	12 英寸触摸屏上的 Polyscope 图形用户界面，带安装	12 英寸触摸屏上的 Polyscope 图形用户界面，带安装
<b>移动</b>			
位姿可重复性	+/- 0.03 毫米，带有效载荷，依照 ISO 9283 标准	+/- 0.03 毫米，带有效载荷，依照 ISO 9283 标准	+/- 0.05 毫米，带有效载荷，依照 ISO 9283 标准
轴移动机械臂	工作范围 最大速度	工作范围 最大速度	工作范围 最大速度
基座	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒	± 360 120°/秒
肩部	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒	± 360 120°/秒
肘部	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒
腕部 1	± 360 360°/秒	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒
腕部 2	± 360 360°/秒	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒
腕部 3	无限旋转 360°/秒	± 360 180°/秒	± 360 180°/秒
典型 TCP 速度	1 米/秒/39.4 英寸/秒	1 米/秒/39.4 英寸/秒	1 米/秒/39.4 英寸/秒
<b>特点</b>			
IP 等级	IP54	IP54	IP54
ISO 洁净室等级	5	6	5
噪声	低于 60 dB(A)	低于 65 dB(A)	低于 65 dB(A)
机器人安装	任意角度	任意角度	任意角度
输入/输出端口	数字输入 2 数字输出 2 模拟输入 2 模拟输出 0 UART 接口 (9.6k-5Mbps)	数字输入 2 数字输出 2 模拟输入 2 模拟输出 0 UART 接口 (9.6k-5Mbps)	数字输入 2 数字输出 2 模拟输入 2 模拟输出 0 UART 接口 (9.6k-5Mbps)
工具中的输入/输出电源	12V/24V 600mA 连续、短时间 2A	12V/24V 600mA 连续、短时间 2A	12V/24V 600mA 连续、短时间 2A
<b>物理</b>			
占地面积	Ø 128 毫米	Ø 149 毫米	Ø 190 毫米
材料	铝、塑料、钢	铝、塑料、钢	铝、塑料、钢
工具 (末端执行器) 连接器类型	M8   M8 8-pin	M8   M8 8-pin	M8   M8 8-pin
电缆长度机械臂	6 米/236 英寸	6 米/236 英寸	6 米/236 英寸
重量 (含电缆)	11.2 千克/24.7 磅	20.6 千克/45.4 磅	33.5 千克/73.9 磅

## 技术参数

### 控制箱

#### 特点

IP 等级	IP44
ISO 洁净室等级	6
环境温度范围	0-50°
I/O 端口	数字输入 16 数字输出 16 模拟输入 2 模拟输出 2 500 Hz 控制, 4 路独立高速正交数字输入 (编码器编码)
I/O 电源	24V 2A
通信	控制频率: 500 Hz ModbusTCP: 信号频率 500 Hz ProfNet 和 EthernetIP: 信号频率 500 Hz USB 端口: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0
电源	100-240VAC, 47-440Hz
湿度	90% 相对湿度 (非冷凝)
物理	
控制箱尺寸(WxHxD)	475 毫米 x 423 毫米 x 268 毫米 18.7英寸 x 16.7 英寸 x 10.6 英寸
<b>重量</b>	
UR3e	最大 13 千克/28.7 磅
UR5e	最大 13.6 千克/30.0 磅
UR10e	最大 13.6 千克/30.0 磅
材料	钢
示教器	
<b>特点</b>	
IP 等级	IP54
湿度	90% 相对湿度 (非冷凝)
显示分辨率	1280 x 800 像素
物理	
材料	塑料
重量 (含 1 米 TP 线缆)	1.6 千克/3.5 磅
电缆长度	4.5 米/177.17 英寸

### 立即开始了解优傲机器人

优傲机器人贸易(上海)有限公司  
 上海市静安区南京西路688号20楼2008室, 200041  
 电话: +86 21 6132 6299  
 邮件: ur.china@universal-robots.com  
 www.universal-robots.cn