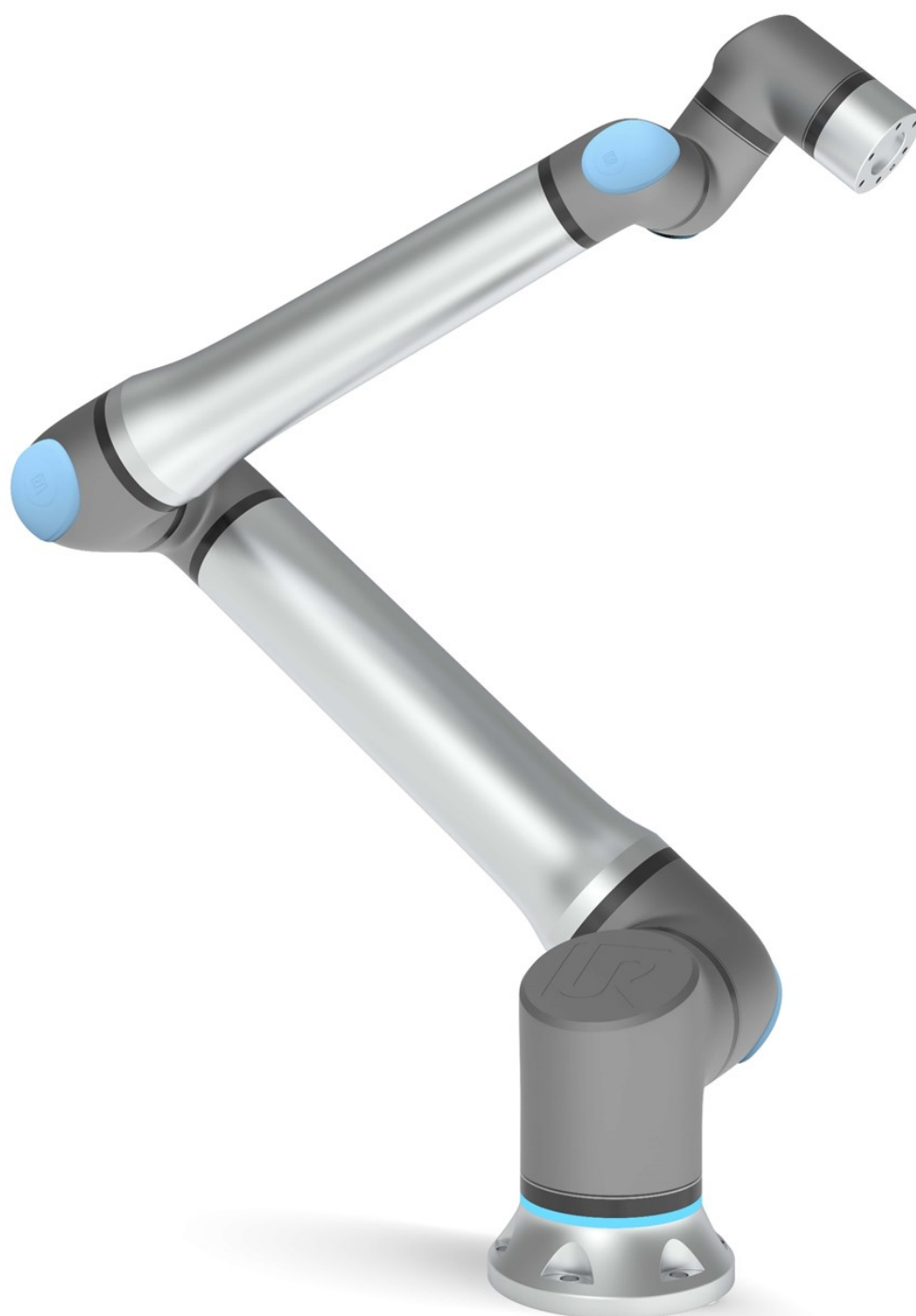


Cobot UR20

» Verpackungsmaschinen » Cobots - Kollaborierende Roboter



Cobot UR20

Mehr Ergonomie, mehr Freiheit, weniger Kosten

Automatisierung war noch nie so einfach wie heute: mit dem neuen Cobot UR20 erschließen Sie noch mehr Potential im Produkthandling und in der Endverpackung. Der Cobot UR20 ist äusserst robust und leistungsstark. Das verbesserte Gelenkdesign sorgt für eine Entlastung der Mechanik des Roboterarms und ermöglicht weiche, schonende Bewegungsabläufe. Damit lässt sich eine 30 % höhere Arbeitsgeschwindigkeit bei deutlich höherem Drehmoment erzielen.

Ideales Einsatzgebiet:

- Auffalten von Leerkartons, Kartonbefüllung, Palettierung; Warenverteilung

Produktmerkmale

- 6-Achsen-Roboter zugelassen für MRK-Anwendungen (Mensch-Roboter-Kollaboration)
- Komfortable Nutzlast von bis zu 25 kg
- 1.750 mm Reichweite
- 12" multi-color Bedienpanel mit Zustimmungstaster (3PE)
- Erprobte, einfache Programmierung mit intuitiver Benutzerführung
- Geringer Platzbedarf und geringes Gewicht von nur 64 kg
- Geringe Montagezeit, günstiger Preis

Zurüstteile

- Roboter-Sockel in verschiedenen Höhen, auch für Deckenmontage bei Über-Kopf-Arbeiten
- Horizontal und vertikal verfahrbarer Roboter-Sockel
- Unterschiedliche Standardgreifer für Saugen, Klemmen, Greifen
- Fertige Palettiersoftware für einfache Erstellung von Lagenbildern

Cobot UR20

Kontaktaufnahme

Cobot UR20

	Cobot UR20
Traglast:	20 kg (25 kg mit Einschränkung)
Reichweite:	1.750 mm
Achsen:	6 rotierende Gelenke, je 360°
TCP*-Geschwindigkeit: (*Tool Center Point)	2 m/sek.
Programmier-Panel:	12 " Touchscreen
Sicherheit:	17 konfigurierbare Funktionen
Grundfläche:	245 mm Ø
Gewicht:	64 kg
Leistung max.:	0,75 kW
Optionale Ausstattungen:	Greifer, Sockel, Arbeitsraumüberwachung, Palettiersoftware

Cobot UR20

Hagenauer+Denk KG

Albert-Denk-Str. 2
87509 Immenstadt
Deutschland

T. +49 (0)8323 9660-0
F. +49 (0)8323 9660-70

info@hagenauer-denk.de
www.hagenauer-denk.de



<https://www.hagenauer-denk.de/kollaborierender-roboter-cobot-ur20>