

Robots colaborativos

Robot de seis ejes | Robot con gran flexibilidad
Robot con programación sencilla

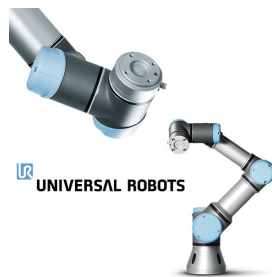
www.editores.com.ar/anuario/murten_robots

Universal Robots

Robots de seis ejes con una gran flexibilidad diseñados para imitar el rango de movimiento del brazo humano. Existen tres modelos que se adaptan a las distintas necesidades de alcance y capacidad de carga:

- ▶▶ UR3: radio de acción hasta 500 mm, carga útil 3 kg
- ▶▶ UR5: radio de acción hasta 850 mm, carga útil 5 kg
- ▶▶ UR10: radio de acción hasta 1.300 mm, carga útil 10 kg

Gracias a ser colaborativos los brazos robóticos de *Universal Robots* se integran fácilmente en los entornos de producción existentes y pueden trabajar junto a personas en forma segura sin necesidad de jaulas o protecciones adicionales, ahorrando espacio y permitiendo su reubicación para otras tareas.



Características destacadas:

- ▶▶ Facilidad de programación: interfaz intuitiva y función *freedrive*, que permite mover el robot con la mano para marcar los puntos de trayectoria.
- ▶▶ Fáciles de instalar: por su bajo peso y simplicidad de montaje pueden instalarse en cuestión de minutos. Con solo cuatro agujeros en la base es posible instalarlos incluso en maquinas o estructuras ya existentes.
- ▶▶ Flexibles: se instalan en reducidos espacios y además se pueden reubicar fácilmente para realizar múltiples tareas utilizando una base móvil.
- ▶▶ Compatibilidad con otros sistemas: disponen de entradas y salidas analógicas y digitales de 24 volts, incluyen por defecto protocolos Modbus, ProfiNet y comunicación TCP/IP.

Cumplen con normas internacionales de seguridad en su propia construcción y poseen una especificación técnica ISO para facilitar la evaluación de riesgos de toda la aplicación.

Tienen menor costo de instalación y el más corto retorno de inversión, dado que aumentan la producción tanto en volumen como en calidad, permitiendo acceder a más y mejores mercados.



MURTEN
Sistemas de Control

+54-11 4373-7626 | info@murten.com.ar | www.murten.com.ar