



### Descripción:

Disco de control para muñeca de robot colaborativo UR. Sus dos pulsadores con iluminación led permiten liberar los ejes del robot y grabar puntos de paso de manera cómoda y ergonómica. También se pueden usar como entradas de programa de usuario. Incluye URcap para su instalación en el controlador de robot.

### Uso:

Como accesorio para robots colaborativos Universal Robots.

### Ventajas principales:

- Ergonómico. Diseño de uso cómodo en la muñeca del robot.
- Ligero y robusto. Cuerpo de aluminio mecanizado
- Elegante. Acabado anodizado en negro.
- Fácil instalación: Mediante tornillos pasantes. (No incluidos.)
- Dos pulsadores multifunción con iluminación LED.
- Fácil accionamiento: Permiten su uso con guantes.

### Funciones con programa parado:

- Liberación de Ejes. Para ajustar la pose del robot con una mano.
- Grabación de Puntos. Para añadir puntos de paso al programa.
- Leds. Cada pulsador se ilumina cuando su función está disponible.

### Funciones con programa en ejecución:

- Pulsadores Programables. Continuación tras pausa, lanzamiento de script, programación condicional, etc.
- Leds programables. Indicadores de uso libre para el programa.

## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Referencia	R78 000C
Robots compatibles	Universal Robots UR3 / UR5 / UR10 <sup>1)</sup>
Controladores compatibles	CB3.0*, CB3.1 <sup>1)</sup>
Software compatible	3.10.0, 3.10.1 <sup>1)</sup>
Ancho x alto x largo (mm)	94x107x43
Radio (mm)	94
Alargamiento eje muñeca (mm)	37
Peso (sin tornillos pasantes)	0,44 kg

1) Para compatibilidad de otros modelos o versiones consúltenos en [info@galagar-robotics.com](mailto:info@galagar-robotics.com).

\*) Requiere instalación especial.



