



FRANKA RESEARCH 3

Datenblatt

Datenblatt¹

Arm & Steuerung

ARM	
Achsen	7
Nutzlast	3 kg
Maximale Reichweite	855 mm
Kraft-/Drehmomentmessung	Gelenkseitiger Drehmomentsensor in allen 7 Achsen
Gelenkpositionsgrenzen	A1, A3: -166/166° A2: -105/105° A4: -176/-7° A5: -165/165° A6: 25/265° A7: -175/175°
Montageflansch	DIN ISO 9409-1-A50
Montageposition	aufrecht
Gewicht	ca. 17,8 kg
Schutzart	IP40
Umgebungstemperatur ²	+5 °C to +45 °C
Luftfeuchtigkeit	20–80 %, nicht kondensierend
Schnittstellen	<ul style="list-style-type: none"> Ethernet (TCP/IP) für intuitive visuelle Programmierung mit Desk sicherheitsbewerteter Eingang für externe Zustimmungseinrichtung 2konfigurierbare sicherheitsbewertete Eingänge für Not-Halt-Einrichtungen, Schutzvorrichtungen oder andere Schutzgeräte (OSSD-Geräte über externen OSSD-Konverter anschließbar) Hardware vorbereitet für: 2x DI und 2x DO (24 V, isoliert, Typ-3-Eigenschaften nach EN 61131, Abtastezeit 100 Hz) Controlleranschluss Endeffektoranschluss
Benutzerschnittstellen am Pilot-Griff des Arms	<ul style="list-style-type: none"> integrierte, sicherheitsbewertete Zustimmungstaste Handführ-Taste Handführ-Modus-Taste
Benutzerschnittstelle auf dem Pilot-Bedienfeld des Arms	<ul style="list-style-type: none"> Statusanzeige Pilot-Modus-Taste Pfeiltasten, Teachtaste, Bestätigungstaste, Löschstaste
STEUERUNG	
Steuerungsabmessung (19")	355 x 483 x 89 mm (T x B x H)
Versorgungsspannung	100 – 240 VAC
Netzfrequenz	50– 60 Hz
Leistungsaufnahme	~ 80 W
Aktiver Leistungsfaktorkorrekturfilter (PFC)	yes
Gewicht	~ 7 kg
Schutzart	IP20
Umgebungstemperatur ²	+5 °C to +45 °C
Luftfeuchtigkeit	20 – 80 % nicht kondensierend
Zulässige Einbaulage	Horizontal
Schnittstellen	<ul style="list-style-type: none"> Ethernet (TCP/IP) für Anbindung an Internet oder MES-Netzwerkanschluss Kaltgerätestecker IEC 60320 C14 (V-Lock) Armanschluss
PERFORMANCE	
Bewegung	
Gelenkgeschwindigkeitsgrenzen	A1-A4: 150 °/s A5-A7: 301 °/s (bei FCI A6: 239 °/s)
Kartesische Geschwindigkeitsgrenzen	bis zu 2 m/s (Endeffektorgeschwindigkeit)
Punkt wiederholgenauigkeit ³	< +/- 0.1 mm (ISO 9283)
Interaktion	
Handführungskraft	ca. 2.5 N
einstellbare Translationssteifigkeit	10 – 3000 N/m
einstellbare Rotationssteifigkeit	1 – 300 Nm/rad
Überwachte Signale	Gelenkposition, Geschwindigkeit, Drehmoment, kartesische Position, Kraft
ZUBEHÖR	
vollintegrierte Endeffektoren	<ul style="list-style-type: none"> 2-Finger-Greifer Vakuumgreifer
Feldbusse	<ul style="list-style-type: none"> Modbus/TCP OPC UA
EXCLUSIV	
Research Schnittstelle	1kHz Franka Control Interface (FCI)

SICHERHEIT

Zertifizierungen

EN ISO 13849-1:2015 Sicherheit von Maschinen – Sicherheitsbezogene Teile von Steuerungen	zertifiziert durch TÜV SÜD RAIL
EN ISO 10218-1:2011 Robotik - Sicherheitsanforderungen - Teil 1: Industrieroboter	zertifiziert durch TÜV SÜD Product Service

Kollaborative Betriebsmodi

Sicherheitsbewerteter überwachter Halt	vollintegriert in PLd / Kat. 3 vollintegriert in PLd / Kat. 3 umsetzbar in
Handführung	Kombination mit externen Schutzeinrichtungen bis zu PLd / Kat. 3
Sicherheitsbewertete Geschwindigkeits- und Abstandsüberwachung	

Sicherheitsparametrisierung und -validierung

Watchman	Benutzerschnittstelle zur Einstellung und Validierung sicherheitsbezogener Parameter
Benutzerverwaltung	rollenbasierte Zugriffsverwaltung

Sicherheitsfunktionen

Not-Halt (X3.1)	PLd / Kat. 3	
Externe Zustimmungseinrichtung (X4)	PLd / Kat. 3	
Zustimmtaste	PLd / Kat. 3	
Zwei konfigurierbare sichere Eingänge (X3.2 und X3.3)	PLd / Kat. 3	
SLP-C: Sicher begrenzte kartesische Position	PLd / Kat. 3	Hinweis: FCI kann den Roboter nicht steuern, wenn SLP-C aktiv ist
SLS-C: Sicher reduzierte kartesische Geschwindigkeit	PLd / Kat. 3	Hinweis: FCI kann den Roboter nicht steuern, wenn SLS-C aktiv ist
SLP-J: Sicher begrenzter Gelenkwinkel	PLd / Kat. 3	Hinweis: FCI kann den Roboter nicht steuern, wenn SLP-J aktiv ist
SLS-J: Sicher begrenzte Gelenkgeschwindigkeit	PLd / Kat. 3	
SLD: Sicher begrenzte Entfernung	PLd / Kat. 3	
SEEPO: Sichere Endeffektor-Ausschaltung	PLb / Kat. b	

Haltfunktionen Stopp der Kategorie 0 Stopp der

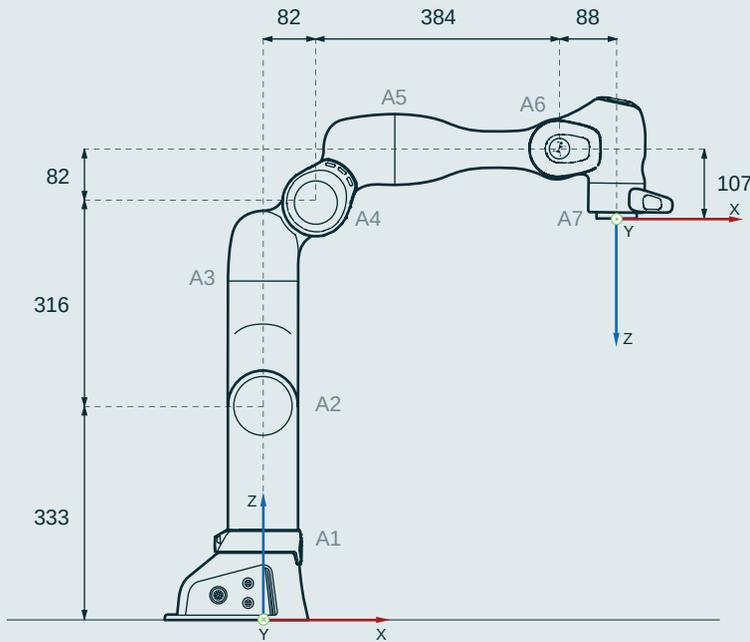
Kategorie 1 Stopp der Kategorie 2 Sichere kartesische Positionsgenauigkeit im ungünstigsten Fall bei Stoppfunktionen	PLd / Kat. 3
	PLd / Kat. 3
	50 mm

Sicherheitsangaben entsprechend der EN ISO 13849-1

PFH of PLd / Kat. 3 Sicherheitsfunktionen (Ausfallwahrscheinlichkeit je Stunde)	$< 1 \times 10^{-7}$
PFH of PLb / Kat. b Sicherheitsfunktionen (Ausfallwahrscheinlichkeit je Stunde)	$< 1 \times 10^{-7}$

1. Technische Daten können sich jederzeit ändern.
2. Weitere Details finden Sie im Prudukthandbuch Franka Production 3.
3. Die genannten Werte beziehen sich auf einen Arbeitsraum von 0,4 x 0,4 x 0,4 m mit [0,498/0,0/0,226] m als Mittelpunkt gemessen, wobei die Z-Achse des Flansches parallel zur Erdschwerkraft ausgerichtet und der Ellbogen nach oben gerichtet ist (basierend auf ISO 9283, Anhang A)

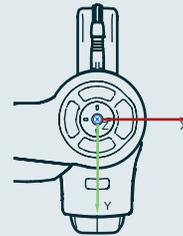
ABMESSUNGEN UND ARBEITSRAUM



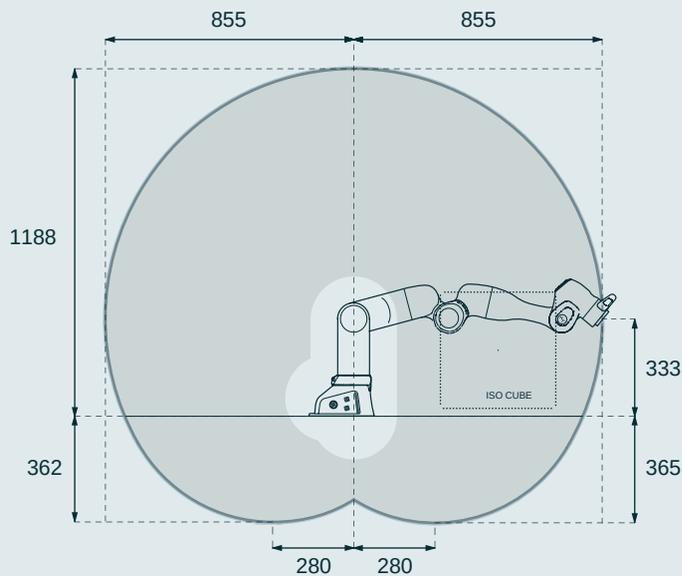
Achsbezeichnungen mit Gelenkabständen [mm]



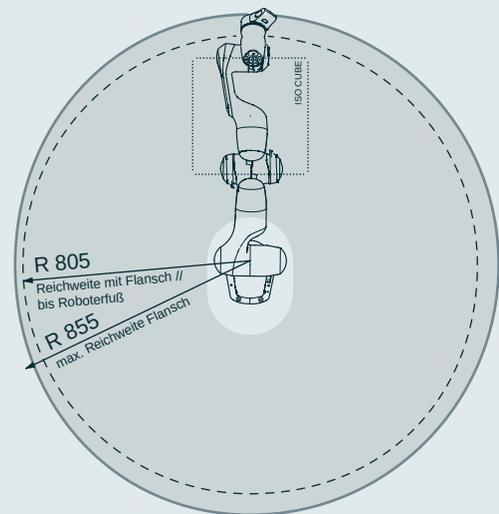
Ausrichtung Achse 7 ohne Endeffektor



Ausrichtung Achse 7 mit Franka Hand



Arbeitsraum | Seitenansicht [mm]



Arbeitsraum | Draufsicht [mm]

Generation ROBOTS

Brand of **NGX** ROBOTICS



+33 (0)5 56 39 37 05



contact@generationrobots.com



1 rue Pierre-Georges Latécoère 33700 Mérignac, France

www.generationrobots.com

