



@Ufactory2013



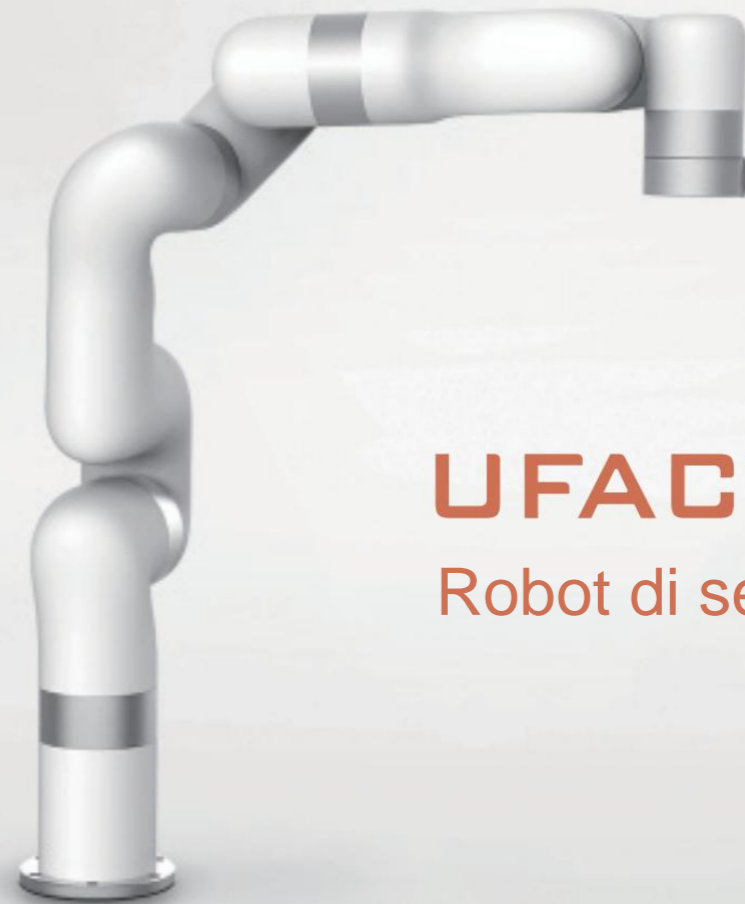
@UFACTORY_UF



@UFACTORY

Website: www.ufactory.cc | Email: info@ufactory.cc

2° piano, edificio M6, parco scientifico e tecnologico di Zhonggang,
Zona industriale di Maling, distretto di Nanshan, Shenzhen



UFACTORY **XARM**

Robot di servizio conveniente

About Us



History

UFACTORY specializzata nello sviluppo e nella produzione di sistemi di robotica di consumo. Fondato da un gruppo di fanatici che hanno esperienza nell'intelligenza artificiale e la volontà di cambiare l'ecosistema dei robot, UFACTORY si dedica alla divulgazione della tecnologia industriale e alla fornitura di prodotti ad alto rapporto costo-prestazioni e soluzioni integrate per l'industria e i consumatori attraverso lunghi -innovazione a termine e accumulazione tecnologica

Finora, i nostri prodotti sono venduti in più di 80 paesi e regioni. Molti media e agenzie tradizionali hanno elogiato molto la serie uArm. Il nostro obiettivo è far credere alle persone che l'umanità trarrà vantaggio dai robot nella nostra vita quotidiana e che diventeranno un elemento necessario per tutti in futuro

UFACTORY **XARM**
KICKSTARTER
Funded \$870,000+

UFACTORY **UARM**
INDIEGOGO.
Funded \$1,000,000+



Achievement

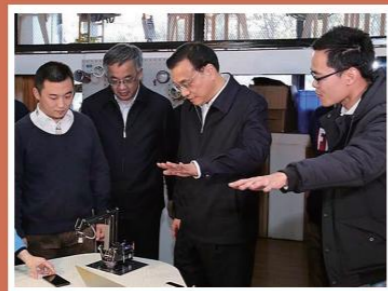
Timeline

Launched First Desktop Robotic Arm



2013.12

Ha incontrato il premier Li Keqiang come uno dei rappresentanti degli affari a Shenzhen



intel Tencent AI Lab

Diventa un partner commerciale e strategico per Intel e Tencent AI Lab



Lanciato congiuntamente UFACTORY xArm 7 con Cheetah Mobile



Lanciato UFACTORY xArm su Kickstarter e raccolto oltre 870.000,00 USD



UFACTORY Founded



2013.05

KICKSTARTER

UFACTORY uArm Acrylic funded \$250,000 on Kickstarter



2014.01



2015.01

INDIEGOGO

UFACTORY uArm Swift funded over \$ 1,000,000 on Indiegogo



2017.01



2017.07



Our products are sold in more than 80 countries and regions. The Sales Volume of uArm is over 10,000 units



2017.10



2018.03



2018.10

FABBRICA xArm

Portatile e leggero

Realizzato in fibra di carbonio, il peso del braccio è di soli 15 kg; è dotato di un palmare per una facile presa

Articolazioni potenti

xArm utilizza una trasmissione ad ingranaggi armonici ad alte prestazioni, oltre a un motore brushless e un encoder multigiro a 17 bit, che rendono xArm estremamente prezioso



I 5 MIGLIORI PUNTI SALIENTI

Facile da usare

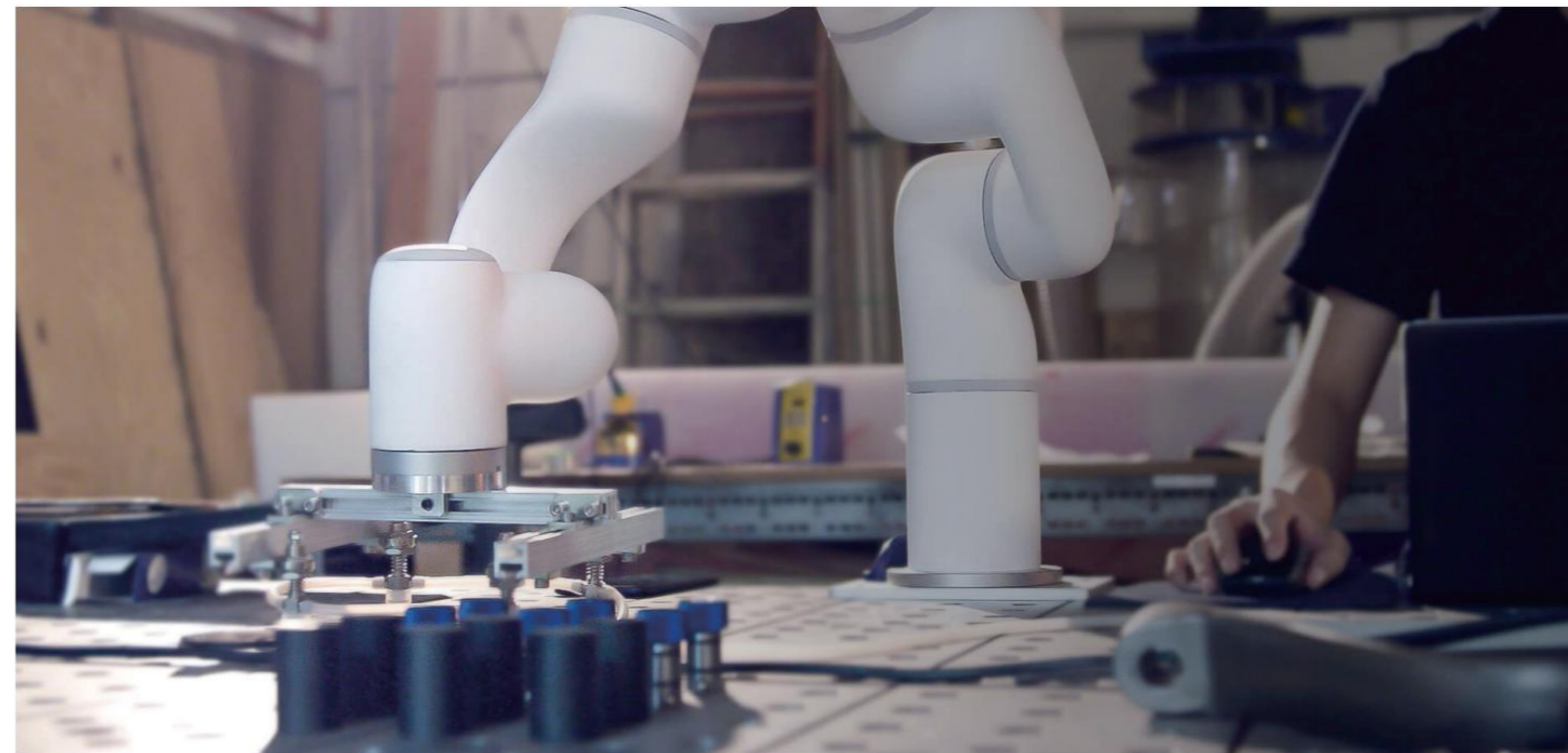
Grazie al software di controllo di facile utilizzo xArm Studio, puoi insegnare a xArm a svolgere un compito specifico tenendogli la "mano", un'interazione diretta. Una configurazione complessa può essere completata in 10 minuti

Multiaccessori

xArm è dotato di una pinza e di una ventosa per effettori terminali comunemente usati per adattarsi a diversi settori e attività diverse

Conveniente

Rispetto ai tradizionali bracci robotici industriali, xArm non solo riduce i costi operativi, ma mantiene anche il vantaggio competitivo e migliora il ritorno sull'investimento con prestazioni eccezionali



OBBLIGATORIO xArm 5 Lite

xArm 5 Lite ha un carico utile di 3 kg e una ripetibilità di $\pm 0,1$ mm, il che lo rende perfetto per attività semplici come sistemi pick and place e attività ripetitive

FABBRICANTE xArm 6

xArm 6 ha un carico utile di 5 kg e una ripetibilità di $\pm 0,1$ mm, offrendo prestazioni tradizionali per adattarsi ad altri bracci robotici a 6 assi a una frazione del prezzo

FABBRICANTE xArm 7

xArm 7 ha un carico utile di 3,5 kg e una ripetibilità di $\pm 0,1$ mm. Utilizza giunti ridondanti e offre una maggiore flessibilità, che lo rende perfetto per la ricerca AI o CV

FABBRICA xArm



PRESTAZIONE

Intervallo di temperatura ambiente	0-50 °C
Consumo di energia	Min 8,4 W, Tipico 200 W, Max 500 W
Alimentazione in ingresso	24 V CC, 16,5 A

FISICO

Orma	Ø 126 mm
Materiali	Alluminio, Fibra di Carbonio
Tipo di connettore utensile	M5*5

SPECIFICA

	xArm 5 Lite	xArm 6	xArm 7
Carico utile (kg)	3 kg	5 kg	3,5 kg
Portata (mm)	700 mm	700 mm	700 mm
Gradi di libertà	5	6	7
Ripetibilità (mm)	±0,1 mm	±0,1 mm	±0,1 mm
Velocità massima (m/s)	1 m/s	1 m/s	1 m/s
Peso (kg) (solo braccio robot)	11,2 kg	12,2 kg	13,7 kg

CARATTERISTICHE

Camera bianca di classe ISO	5
Montaggio robot	Qualsiasi

PORTE I/O

Controller AC/DC	8 * CI 8 * DI 8 * CO 8 * DO 2*AI 2*AO 2*RS-485
------------------	---

Effettore finale	2*Ingresso Digitale 2*Ingresso Digitale 2*Ingresso analogico 1*RS485
------------------	---

COMUNICAZIONE (BRACCIO ROBOT)

Modalità di comunicazione	RS-485
Protocollo di comunicazione	autodefinito

COMUNICAZIONE (SCATOLA DI CONTROLLO)

Modalità di comunicazione	Ethernet
Protocollo di comunicazione	Modbus TCP

PROTOCOLLO DI COMUNICAZIONE END-EFFECTOR

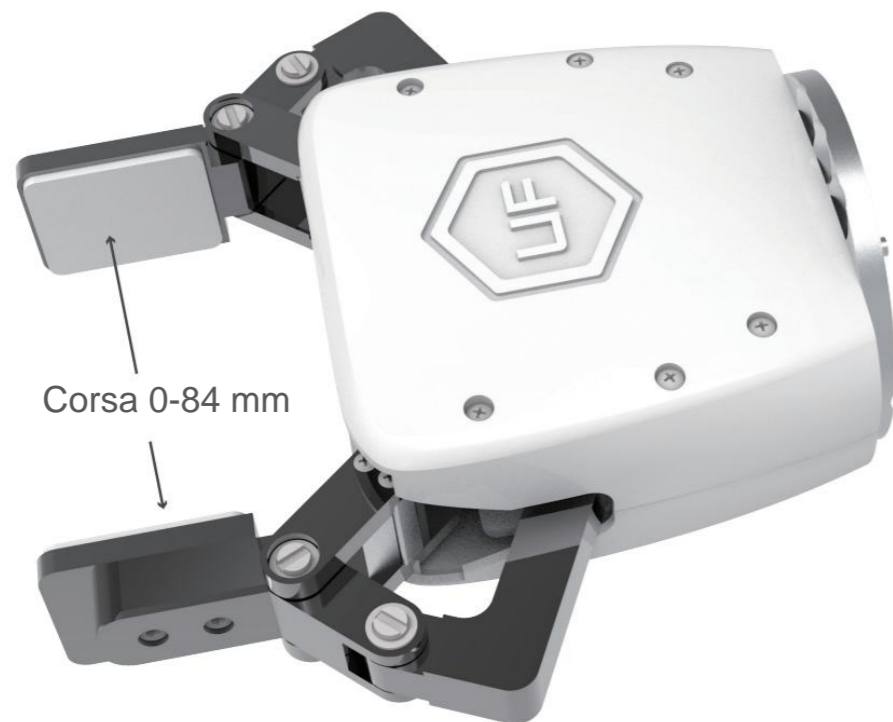
Modalità di comunicazione dell'effettore finale	RS-485
Protocollo di comunicazione dell'effettore finale	Modbus RTU

APPUNTI:

*1. La temperatura di esercizio del robot è 0-50 °C. Quando il giunto viene fatto funzionare continuamente ad alta velocità, abbassare la temperatura ambiente.



Effetto finale: pinza



DUREVOLE

Realizzato in lega di alluminio che è leggero e resistente

POSIZIONAMENTO PRECISO

In grado di eseguire ogni volta in modo rapido e preciso nel processo di produzione

VERSATILE

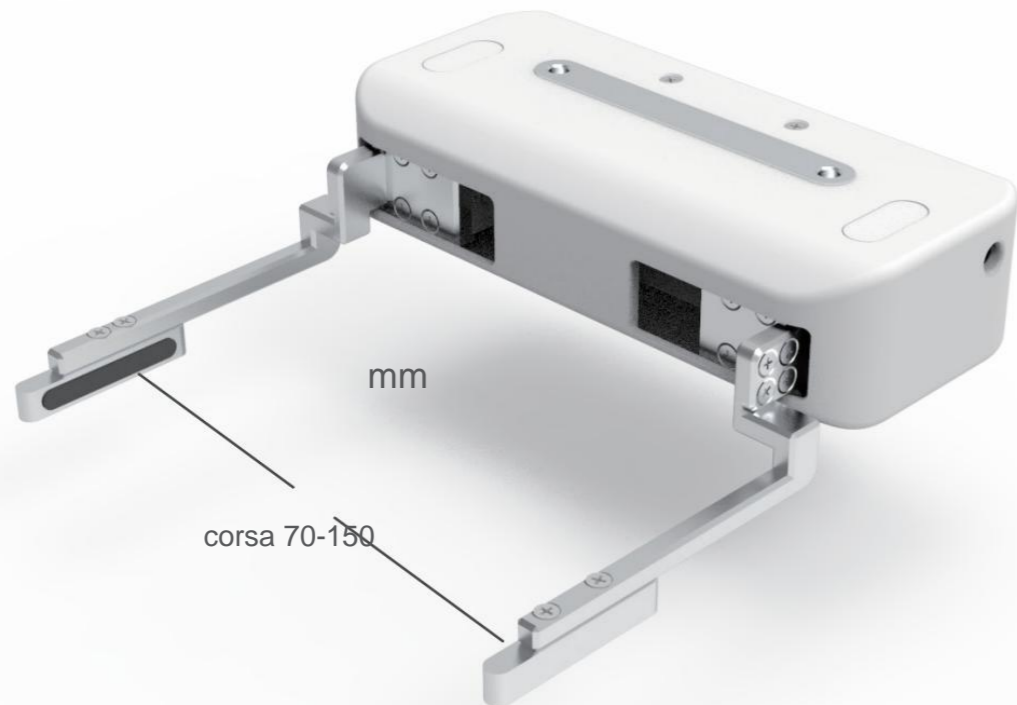
Gli utenti possono personalizzare le dita della pinza per supportare diverse esigenze e impostazioni

Effetto finale: pinza

SPECIFICHE ELETTRICHE

Tensione di alimentazione nominale	24 V CC
Tensione di alimentazione massima assoluta	28 V CC
Consumo di energia statico (consumo di energia minimo)	1,5 W
Corrente di picco	1.5A
Massima forza di presa	30N
Peso	802 g
Modalità di comunicazione	RS-485
Protocollo di comunicazione	Modbus RTU
Specifiche di presa programmabili	Posizione, velocità
Risposta	Posizione

Effetto finale: Bio Gripper



PROGETTATO PER LA MOVIMENTAZIONE DI LIQUIDI

La corsa dell'impugnatura è di 70-150 mm con punte delle dita dal design speciale che si adattano perfettamente alla piastra del liquido

PUNTA DELLE DITA PERSONALIZZABILE

I polpastrelli della pinza possono essere facilmente personalizzati, adattando la forma del prodotto a diversi tubi e piastre

Effetto finale: Bio Gripper

SPECIFICHE ELETTRICHE

Tensione di alimentazione nominale	24 V CC
Tensione di alimentazione massima assoluta	28 V CC
Consumo di energia statico (consumo di energia minimo)	0,96 W
Corrente di picco	1.5A
Massima forza di presa	20N
Peso	760 g
Modalità di comunicazione	RS-485
Protocollo di comunicazione	Modbus RTU
Specifiche di presa programmabili	Controllo di velocità
Indicazione di stato	Stato di lavoro, potere
Risposta	Rilevamento di gocce, rilevamento di raccolta

Effetto finale: pinza a vuoto



ASPIRATORE ELETTRICO INCORPORATO CON RISPOSTA DI PRESSIONE

L'aspirapolvere elettrico integrato consente di risparmiare sui costi di manutenzione eliminando i serbatoi esterni e il sensore di pressione offre una modalità di sicurezza che garantisce un movimento sicuro e preciso

VENTOSE CONFIGURABILI

Le ventose possono essere facilmente sostituite, adattandosi alle vostre esigenze applicative

Effetto finale: pinza a vuoto

SPECIFICHE ELETTRICHE

Tensione di alimentazione nominale	24 V CC
Tensione di alimentazione massima assoluta	28 V CC
Vuoto	78%
Flusso d'aria (l/min)	>5,6 l/min
Peso (g)	610 g
Dimensioni (L*W*H)	122,5*91,6*75 mm
Carico utile (kg)	~5kg
Livello di rumore (30 cm di distanza)	<60dB
Corrente di riposo (mA)	30 mA
Corrente di picco (mA)	400 mA
Modalità di comunicazione	Digital IO
Indicatore di stato	Potenza, stato di lavoro
Risposta	Pressione dell'aria (bassa o normale)

Scatola di controllo AC



SPECIFICHE ELETTRICHE

Ingresso	100-240 V CA 50/60 Hz 6,8 A max
Produzione	24 V CC 500 W max
Peso	3,9 kg
Dimensione (L*W*H)	285*135*101 mm
Control Box IO	8*CI+8*DI (Ingresso Digitale) 8*CO+8*DO (Uscita Digitale) 2*AI (Ingresso analogico) 2*AO (Uscita analogica) 1*Master RS-485 1 * RS-485 Slave
Comunicazione	Ethernet/IP

Scatola di controllo CC



SPECIFICHE ELETTRICHE

Ingresso	24-72 V CC
Produzione	24 V CC 672 W max
Peso	2,6 kg
Dimensione (L*W*H)	262*160*76 mm
Control Box IO	8*CI+8*DI (Ingresso Digitale) 8*CO+8*DO (Uscita Digitale) 2*AI (Ingresso analogico) 2*AO (Uscita analogica) 1*Master RS-485 1 * RS-485 Slave
Comunicazione	Ethernet/IP