

## UR Series

### Especificaciones del brazo robótico



#### UR8 Long

#### UR15

#### UR18

#### UR20

#### UR30

Carga útil	8 kg (17.6 lbs) 10 kg (22 lb) con condiciones límite de acuerdo con el manual.	15 kg (33.1 lbs) 17,5 kg (38,58 lb) con condiciones límite de acuerdo con el manual.	18 kg (39,7 lb)	20 kg (44.1 lbs) 25 kg (55,1 lb) con condiciones límite de acuerdo con el manual.	30 kg (66.1 lbs) 35 kg (77,1 lb) con condiciones límite de acuerdo con el manual.
Alcance	1750 mm (68,9 in)	1300 mm (51,18 in)	950 mm (37,4 in)	1750 mm (68,9 in)	1300 mm (51,18 in)
Grados de libertad	6 articulaciones giratorias				
La programación	Pantalla táctil de 12 pulgadas con interfaz gráfica de usuario PolyScope				
<b>Consumo energético (promedio)</b>					
Potencia máxima	615 W	550 W	570 W	750 W	750 W
Ajustes de funcionamiento moderado	350 W	350 W	350 W	500 W	300 W
Rango de temperatura de funcionamiento	Temperatura ambiente: 0-50 °C (32-122 °F)				
Funciones de seguridad	20 funciones de seguridad configurables				
Cumple con	EN ISO 13849-1 (PLd Categoría 3) y EN ISO 10218-1				

### Rendimiento

Detección de fuerza, brida de la herramienta/sensor de par de torsión	Fuerza, x-y-z	Par de torsión, x-y-z	Fuerza, x-y-z	Par de torsión, x-y-z	Fuerza, x-y-z	Par de torsión, x-y-z	Fuerza, x-y-z	Par de torsión, x-y-z	Fuerza, x-y-z	Par de torsión, x-y-z
Rango	±150,0 N	±10,0 Nm	±150,0 N	±10,0 Nm	±150,0 N	±10,0 Nm	±200,0 N	±20,0 Nm	±200,0 N	±20,0 Nm
Precisión	±7,5 N	±0,2 Nm	±7,5 N	±0,2 Nm	±7,5 N	±0,2 Nm	±5,5 N	±0,2 Nm	±5,5 N	±0,2 Nm
Precisión	±8,3 N	±0,5 Nm	±8,3 N	±0,5 Nm	±8,3 N	±0,5 Nm	±10,0 N	±0,1 Nm	±10,0 N	±1,0 Nm

### Movimiento

Velocidad máxima de PCH	5 m/s		5 m/s		4 m/s		5 m/s		4 m/s	
Repetibilidad de poses según ISO 9283	±0,08 mm		±0,05 mm		±0,05 mm		±0,1 mm		±0,1 mm	
<b>Movimiento del eje</b>	<b>Rango operativo</b>	<b>Velocidad máxima</b>	<b>Rango operativo</b>	<b>Velocidad máxima</b>	<b>Rango operativo</b>	<b>Velocidad máxima</b>	<b>Rango operativo</b>	<b>Velocidad máxima</b>	<b>Rango operativo</b>	<b>Velocidad máxima</b>
Base	±360 °	±180 °/s	±360 °	±180 °/s	±360 °	±180 °/s	±360 °	±120 °/s	±360 °	±120 °/s
Hombro	±360 °	±180 °/s	±360 °	±180 °/s	±360 °	±180 °/s	±360 °	±120 °/s	±360 °	±120 °/s
Codo	±360 °	±240 °/s	±360 °	±240 °/s	±360 °	±240 °/s	±360 °	±150 °/s	±360 °	±150 °/s
Muñeca 1	±360 °	±300 °/s	±360 °	±300 °/s	±360 °	±300 °/s	±360 °	±210 °/s	±360 °	±210 °/s
Muñeca 2	±360 °	±300 °/s	±360 °	±300 °/s	±360 °	±300 °/s	±360 °	±210 °/s	±360 °	±210 °/s
Muñeca 3	±360 °	±300 °/s	±360 °	±300 °/s	±360 °	±300 °/s	±360 °	±210 °/s	±360 °	±210 °/s

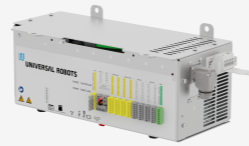
### Funciones

Clasificación IP	IP65				
Ruido	<67 dB(A)	<67 dB(A)	<67 dB(A)	<65 dB(A)	<65 dB(A)
Montaje del brazo	Cualquier orientación				
<b>Puertos E/S</b>					
Entrada digital	2	2	2	2	2
Salida digital	2	2	2	2	2
Entrada analógica	2	2 o 1 RS-485	2 o 1 RS-485	2 o 1 RS-485	2
Tensión de la fuente de alimentación E/S de la herramienta	12/24 V				
Fuente de alimentación E/S de la herramienta	2 A (pin doble) 1 A (pin único)	2 A (pin doble) 1 A (pin único)	2 A (pin doble) 1 A (pin único)	2 A (pin doble) 1 A (pin único)	2 A (pin doble) 1 A (pin único)

### Especificaciones físicas

Espacio necesario	Ø204 mm	Ø204 mm	Ø204 mm	Ø245 mm	Ø245 mm
Materiales	Aluminio, plástico, acero				
Interfaz de la brida de la herramienta	M8 hembra de 8 pines, EN ISO-9409-1-50-4-M6				
Tipo de conector	M8 hembra de 8 pines				
Longitud del cable (brazo robótico)	6 m (236 in)				
Peso sin cable	44,7 kg (98,5 lbs)	40,7 kg (89,73 lb)	39,2 kg (86,42 lb)	64 kg (141,1 lb)	63,5 kg (139,9 lb)





## Especificaciones de la caja de control

### Funciones

CB 5.6 (PolyScope X)

OEM 5.6 (PolyScope X)

Tipos de robots	UR Series	UR Series
Compatibilidad de software	PolyScope X	PolyScope X
Clasificación IP	IP44	IP20
Clasificación de sala blanca ISO 14644-1	6	6
Rango de temperatura de funcionamiento	0-50 °C (32-122 °F)	0-50 °C (32-122 °F)
<b>Puertos E/S</b>		
Entrada digital	16	16
Salida digital	16	16
Entrada analógica	2	2
Salida analógica	2	2
Entradas digitales en cuadratura	4	4
Fuente de alimentación E/S	24 V, 2 A	24 V, 2 A
Protocolos industriales	Modbus TCP (cliente/servidor) Adaptador Ethernet/IP Dispositivo PROFINET/PROFIsafe ROS/ROS2	Modbus TCP (cliente/servidor) Adaptador Ethernet/IP Dispositivo PROFINET/PROFIsafe ROS/ROS2
Interfaces de hardware	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort Interfaz de máquina de moldeo por inyección (SPI AN-146 & Euromap-67)	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort Interfaz de máquina de moldeo por inyección (SPI AN-146 & Euromap-67)

### Especificaciones físicas

Tamaño de la caja de control (ancho x alto x largo)	460 x 449 x 254 mm (18,2 x 17,6 x 10 in)	451 x 168 x 150 mm (17,6 x 6,6 x 5,9 in)
Peso	12 kg (26,5 lb)	Modelo CA: 4,7 kg (10,4 lb) Modelo CC: 4,3 kg (9,48 lb)
Salida de la fuente de alimentación	1500 W	1500 W
Materiales	Acero con recubrimiento en polvo	Aluminio
Humedad	≤ HR de 90 % (sin condensación) ≤	≤ HR de 90 % (sin condensación) ≤



Estándar



3PE

## Especificaciones de la consola portátil

### Funciones

Tipos de robots	e-Series (estándar)	e-Series (opcional), UR Series (estándar)
Clasificación IP	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1
Humedad	≤ HR de 90 % (sin condensación)	≤ HR de 90 % (sin condensación)
Resolución de pantalla	1280 x 800 píxeles	1280 x 800 píxeles
Movimiento libre	1 botón	2 botones para el manejo ambidiestro

### Especificaciones físicas

Materiales	Plástico (PC/ASA)	Plástico (PC/ASA)
Tamaño de la consola portátil (ancho x alto x largo)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 x 9,1 x 1,97 in)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 x 9,1 x 1,97 in)
Peso (incluido 1 m de cable de la consola portátil)	1,6 kg (3,5 lb)	1,8 kg (3,961 lb)
Longitud del cable (consola portátil)	4,5 m (177,17 in)	4,5 m (177,17 in)

## Opciones de cable largo y corto



Cable del robot estándar



Cable del robot de alta flexibilidad

Cable de alimentación	Material	Color	Largo	Diámetro	Peso bruto	e-Series	UR Series
700-3xx-xx	PVC	Negro	6 m (236,22 in)	Específico del país	0,75 kg (1,7 lb)	•	•

### Cable del robot estándar

200145	PVC	Negro	1 m (39,37 in)	12,1 mm (0,84 in)	0,4 kg (1 lb)	○	○
200146	PVC	Negro	2 m (78,74 in)	12,1 mm (0,84 in)	0,6 kg (1,3 lb)	○	○
165100	PVC	Negro	6 m (236,22 in)	12,1 mm (0,84 in)	2 kg (4,4 lb)	•	-
165101	PVC	Negro	12 m (472,44 in)	12,1 mm (0,84 in)	3,25 kg (7,16 lb)	○	-

### Cable del robot de alta flexibilidad

166100	PVC	Azul	6 m (236,22 in)	13,4 mm (0,53 in)	2,3 kg (5,07 lb)	○	-
166101	PVC	Azul	12 m (472,44 in)	13,4 mm (0,53 in)	4,5 kg (9,92 lb)	○	-
200113	PVC	Azul	6 m (236,22 in)	14,6 mm (0,57 in)	2,3 kg (5,07 lb)	-	•
200114	PVC	Azul	12 m (472,44 in)	14,6 mm (0,57 in)	4,5 kg (9,92 lb)	-	○

• Estándar    ○ Opcional    - No procede

## Contenido de la caja

Seleccione la configuración necesaria

Contenido de la caja		Solución	<input type="checkbox"/> Estándar <input type="checkbox"/> OEM
<b>Robot</b>	<b>UR Series</b> <input type="checkbox"/> UR8 Long <input type="checkbox"/> UR15 <input type="checkbox"/> UR18 <input type="checkbox"/> UR20 <input type="checkbox"/> UR30	<b>Consola portátil</b>	<input type="checkbox"/> Estándar <input type="checkbox"/> 3PE
<b>Software</b>	PolyScope X	<b>Cable</b>	<input type="checkbox"/> 1 m <input type="checkbox"/> 6 m <input type="checkbox"/> 12 m
<b>Caja de control</b>	<input type="checkbox"/> CB 5.6 <input type="checkbox"/> OEM CB 5.6	<b>Plan de servicio UR Care</b>	<input type="checkbox"/> UR Care Plus <input type="checkbox"/> UR Care Premium <input type="checkbox"/> UR Care personalizado

## Contacto

 Universal Robots A/S  
 Energivej 51  
 5260 Odense  
 Dinamarca

 +45 89 93 89 89  
[sales@universal-robots.com](mailto:sales@universal-robots.com)  
[universal-robots.com](http://universal-robots.com)

