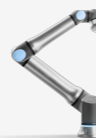


UR Series

Specyfikacja ramienia robota



UR8 Long

UR15

UR18

UR20

UR30

Obciążenie	8 kg (17.6 lbs) 10 kg (22 funty) przy zapewnieniu zgodności z warunkami granicznymi podanymi w podręczniku.	15 kg (33.1 lbs) 17.5 kg (38,58 funta) przy zapewnieniu zgodności z warunkami granicznymi podanymi w podręczniku.	18 kg (39,7 funta)	20 kg (44.1 lbs) 25 kg (55,1 funta) przy zapewnieniu zgodności z warunkami granicznymi podanymi w podręczniku.	30 kg (66.1 lbs) 35 kg (77,1 funta) przy zapewnieniu zgodności z warunkami granicznymi podanymi w podręczniku.
Zasięg	1750 mm (68,9 cala)	1300 mm (51,18 cala)	950 mm (37,4 cala)	1750 mm (68,9 cala)	1300 mm (51,18 cala)
Stopnie swobody	6 obrotowych przegubów				
Programowanie	12-calowy ekran dotykowy z graficznym interfejsem użytkownika PolyScope				
Pobór mocy (średni)					
Moc maksymalna	615 W	550 W	570 W	750 W	750 W
Umiarkowane ustawienia pracy	350 W	350 W	350 W	500 W	300 W
Zakres temperatur pracy	Temperatura otoczenia: 0-50°C (32-122°F)				
Funkcje bezpieczeństwa	20 konfigurowalnych funkcji bezpieczeństwa				
Zgodnie z	EN ISO 13849-1 (kategoria 3 PLd) i EN ISO 10218-1				

Wydajność

Czujnik siły, kołnierz narzędzia / czujnik momentu obrotowego	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z
Zakres	± 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
Dokładność	± 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
Dokładność	± 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

Ruch

Maksymalna prędkość TCP	5 m/s		5 m/s		4 m/s		5 m/s		4 m/s	
Powtarzalność postawy zgodnie z ISO 9283	± 0,08 mm		± 0,05 mm		± 0,05 mm		± 0,1 mm		± 0,1 mm	
Ruch osi	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna
Podstawa	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
Bark	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
Przegub łokciowy	± 360°	± 240°/s	± 360°	± 240°/s	± 360°	± 240°/s	± 360°	± 150°/s	± 360°	± 150°/s
Nadgarstek 1	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 210°/s	± 360°	± 210°/s
Nadgarstek 2	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 210°/s	± 360°	± 210°/s
Nadgarstek 3	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 210°/s	± 360°	± 210°/s

Cechy

Klasyfikacja IP	IP65				
Hałas	< 67 dB(A)	< 67 dB(A)	< 67 dB(A)	< 65 dB(A)	< 65 dB(A)
Mocowanie ramienia	Dowolna orientacja				
Porty we/wy					
Wejście cyfrowe	2	2	2	2	2
Wyjście cyfrowe	2	2	2	2	2
Wejście analogowe	2	2 lub 1 RS-485	2 lub 1 RS-485	2 lub 1 RS-485	2
Napięcie zasilania we/wy narzędzia	12/24 V				
Zasilanie we/wy narzędzia	2 A (dwustykowe) 1 A (jednostykowe)	2 A (dwustykowe) 1 A (jednostykowe)	2 A (dwustykowe) 1 A (jednostykowe)	2 A (dwustykowe) 1 A (jednostykowe)	2 A (dwustykowe) 1 A (jednostykowe)

Fizyczne

Obrys	Ø204 mm	Ø204 mm	Ø204 mm	Ø245 mm	Ø245 mm
Materiały	Aluminium, tworzywo sztuczne, stal				
Złącze kołnierza narzędzia	M8 8-stykowe żeńskie, EN ISO-9409-1-50-4-M6				
Typ złącza	M8 8-stykowe żeńskie				
Długość kabla (ramię robota)	6 m (236 cali)				

Masa bez kabla

44,7 kg (98,5 funta)

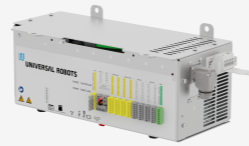
40,7 kg (89,73 funta)

39,2 kg (86,42 funtów)

64 kg (141,1 funta)

63,5 kg (139,9 funta)

Wilgotność ≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)



CB 5.6 (PolyScope X)

OEM 5.6 (PolyScope X)

Specyfikacja skrzynki sterowniczej

Cechy

Typy robotów	UR Series	UR Series
Kompatybilność oprogramowania	PolyScope X	PolyScope X
Klasyfikacja IP	IP44	IP20
Klasyfikacja pomieszczeń czystych ISO 14644-1	6	6
Zakres temperatur pracy	0-50°C (32-122°F)	0-50°C (32-122°F)
Porty we/wy		
Wejście cyfrowe	16	16
Wyjście cyfrowe	16	16
Wejście analogowe	2	2
Wyjście analogowe	2	2
Kwadraturowe wejścia cyfrowe	4	4
Zasilanie we/wy	24 V, 2 A	24 V, 2 A
Protokoły przemysłowe	Modbus TCP (klient/serwer) Karta sieciowa Ethernet/IP Urządzenie PROFINET/PROFIsafe ROS/ROS2	Modbus TCP (klient/serwer) Karta sieciowa Ethernet/IP Urządzenie PROFINET/PROFIsafe ROS/ROS2
Interfejsy sprzętowe	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort Interfejs wtryskarki (SPI AN-146 & Euromap-67)	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort Interfejs wtryskarki (SPI AN-146 & Euromap-67)

Fizyczne

Rozmiar skrzynki sterowniczej (S x W x G)	460 mm x 449 mm x 254 mm (18,2 cala x 17,6 cala x 10 cali)	451 mm x 168 mm x 150 mm (17,6 cala x 6,6 cala x 5,9 cala)
Masa	12 kg (26,5 funta)	Model AC: 4,7 kg (10,4 funta) Model DC: 4,3 kg (9,48 funta)
Wyjście zasilania	1500 W	1500 W
Materiały	Stal malowana proszkowo	Aluminium
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania) ≤	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania) ≤



Specyfikacja sterownika uczenia

Cechy

Typy robotów	e-Series (standardowy)	e-Series (opcjonalny), UR Series (standardowy)
Klasyfikacja IP	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)
Rozdzielczość wyświetlacza	1280 x 800 pikseli	1280 x 800 pikseli
Ruch swobodny	1 przycisk	2 przyciski do obsługi oburęcznej

Fizyczne

Materiały	Tworzywo sztuczne (PC/ASA)	Tworzywo sztuczne (PC/ASA)
Rozmiar sterownika uczenia (S x W x G)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 cala x 9,1 cala x 1,97 cala)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 cala x 9,1 cala x 1,97 cala)
Masa (w tym 1 m kabla sterownika uczenia)	1,6 kg (3,5 funta)	1,8 kg (3,961 funta)
Długość kabla (sterownik uczenia)	4,5 m (177,17 cala)	4,5 m (177,17 cala)

Opcje długich i krótkich kabli



Standardowy kabel robota



Kabel robota o dużej elastyczności

Kabel zasilający	Materiał	Kolor	Długość	Średnica	Masa brutto	e-Series	UR Series
700-3xx-xx	PCW	Czarny	6 m (236,22 cala)	Zależy od kraju	0,75 kg (1,7 funta)	•	•

Standardowy kabel robota

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

Kabel robota o dużej elastyczności

166100	PCW	Niebieski	6 m (236,22 cala)	13,4 mm (0,53 cala)	2,3 kg (5,07 funta)	○	-
166101	PCW	Niebieski	12 m (472,44 cala)	13,4 mm (0,53 cala)	4,5 kg (9,92 funta)	○	-
200113	PCW	Niebieski	6 m (236,22 cala)	14,6 mm (0,57 cala)	2,3 kg (5,07 funta)	-	•
200114	PCW	Niebieski	12 m (472,44 cala)	14,6 mm (0,57 cala)	4,5 kg (9,92 funta)	-	○

• Standardowy ○ Opcjonalny - Nie dotyczy

Zawartość opakowania?

Wybierz konfigurację, która Ci odpowiada

Robot	<input type="checkbox"/> UR8 Long <input type="checkbox"/> UR15 <input type="checkbox"/> UR18 <input type="checkbox"/> UR20 <input type="checkbox"/> UR30	Rozwiązanie	<input type="checkbox"/> Standardowy <input type="checkbox"/> OEM
Oprogramowanie	PolyScope X	Sterownik uczenia	<input type="checkbox"/> Standardowy <input type="checkbox"/> 3PE
Skrzynka sterownicza	<input type="checkbox"/> CB 5.6 <input type="checkbox"/> OEM CB 5.6	Cable	<input type="checkbox"/> 1 m <input type="checkbox"/> 6 m <input type="checkbox"/> 12 m
		Plan serwisowy UR Care	<input type="checkbox"/> UR Care Plus <input type="checkbox"/> UR Care Premium <input type="checkbox"/> Dostosowany UR Care

Kontakt

Universal Robots A/S
 Energivej 51
 5260 Odense
 Dania

+45 89 93 89 89
sales@universal-robots.com
universal-robots.com

