

## UR18 技術規格

UR18 兼具強度和靈活性，能支援以較大的末端執行器抬升較重的有效負載，也能維持輕巧以輕鬆安裝在大多數標準移動桁架系統上。With a 950 mm reach and speeds up to 4 m/s, it's ideal for fast-paced pick-and-place deployments where reducing cycle times is crucial.

目前已有超過 10 萬台的 UR 協作型工業機器人交付至全球各行各業的客戶。最新系列的 UR 協作型機器人提供無與倫比的效能、適應力以及使用者體驗。

2025 年 9 月更新。  
版權所有 © 2025 by Universal Robots A/S。保留所有權利。

### 功能

IP 等級	IP65
噪聲	< 67 dB(A)
狀態識別	機器人底座上的燈環
手臂安裝	任何方向
<b>工具法蘭的 I/O 連接埠</b>	
數位輸入	2
數位輸出	2
類比輸入	2 或 1 個 RS-485
電源電壓	12/24 V
電源	2 A(雙 pin)、1 A(單 pin)

### 物理規格

足跡	Ø204 mm
材質	鋁、塑膠、鋼
工具法蘭	ISO 9409-1-50-4-M6
連接器類型	M8 8 針母端
纜線長度(機器人手臂)	6 m (236 in)
不含電纜的重量	39,2 kg (86.42 lbs)
濕度	≤ 90% RH(無冷凝)

### 聯繫

Universal Robots A/S  
Energivej 51  
5260 Odense  
丹麥

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

## 3 檔位啟用教導器

### 功能

IP 等級	IP54
濕度	≤ 90% RH(無冷凝)
顯示解析度	1280 x 800 像素

### 物理規格

材質	塑膠
教導器尺寸(寬 × 高 × 深)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11.8 in x 9.1 in x 1.97 in)
重量	1.8 kg (3.961 lbs), 包含 1 m 教導器電纜
電纜長度	4.5 m (177.17 in)

### 控制箱

#### 功能

IP 等級	IP44
濕度	≤ 90% RH(無冷凝)
I/O 連接埠	
數位輸入	16
數位輸出	16
類比輸入	2
類比輸出	2
正交數位輸入	4
I/O 電源	24V、2A
工業協定	Modbus TCP(客戶端/伺服器) 乙太網路/IP 適配器 PROFINET 裝置、PROFIsafe ROS/ROS2 乙太網路 1 Gb/s USB 2.0 USB 3.0 Mini DisplayPort 注塑機介面 (SPI AN-146 & Euromap-67)*

#### 硬體介面

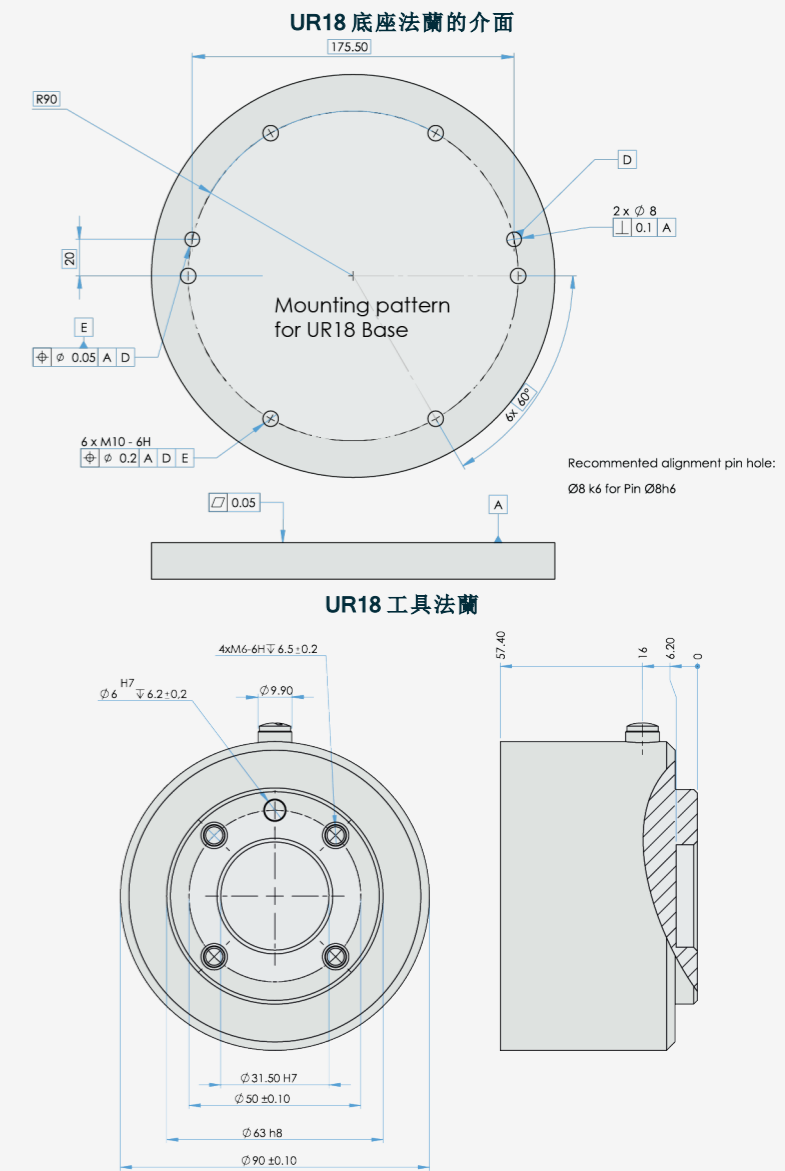
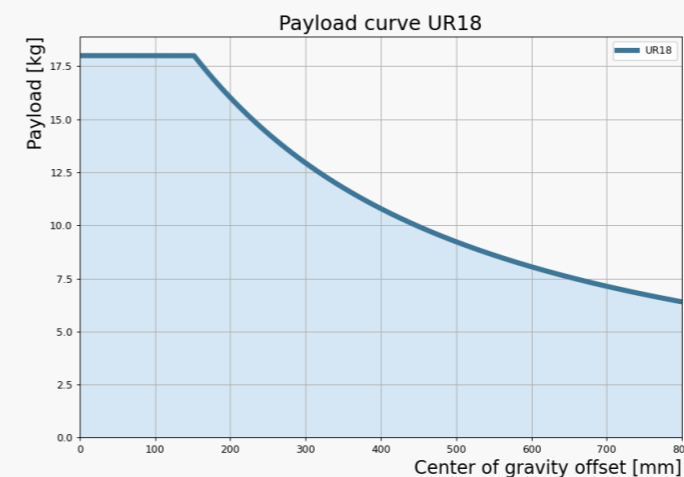
電源	100-240 VAC、47-440 Hz
----	-----------------------

\*僅適用於 OEM 版本。

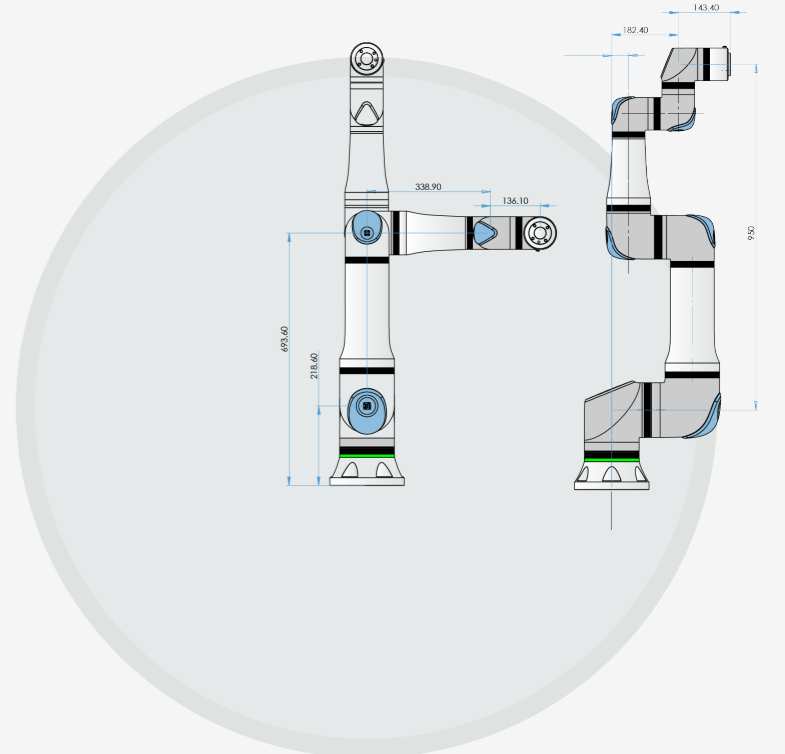
### 物理規格

控制箱尺寸(寬 × 高 × 深)	460 mm x 449 mm x 254 mm (18.2 in x 17.6 in x 10 in)
重量	12 kg (26.5 lbs)
材質	粉末塗層鋼

控制箱也提供 OEM 版本。



### UR18 的尺寸和運動範圍



## UR18

### 通用規格

有效負載	18 kg (39.7 lbs)
延伸	950 mm (37.4 in)
自由度	6 個旋轉關節
程式設計	12 吋觸控螢幕，配備 PolyScope 圖形使用者介面
<b>電力使用(平均)</b>	
最大功率	570 W
適度操作設定	350 W
操作溫度範圍	環境溫度： 0-50°C (32-122°F)
安全功能	20 種可配置的安全功能
依循規範	EN ISO 13849-1(PLd 類別3)、 EN ISO 10218-1 和 UL 1740
關節結構	2-1-3

## UR18 機器人手臂

### 效能

力感應, 工具法蘭/扭矩感應器	力, x-y-z	扭矩, x-y-z
範圍	± 150.0 N	± 10.0 Nm
精度	± 7.5 N	± 0.2 Nm
準確度	± 8.3 N	± 0.5 Nm

### 移動

最大 TCP 速度	4 m/s	
符合 ISO 9283 規範的位姿重複性	± 0.05 mm	
<b>軸移動</b>		
底座	± 360°	± 180°/s
肩部	± 360°	± 180°/s
肘部	± 360°	± 240°/s
手腕 1	± 360°	± 300°/s
手腕 2	± 360°	± 300°/s
手腕 3	± 360°	± 300°/s