

UR20

Specyfikacja techniczna

Nasz wysoko wydajny cobot UR 20 nowej generacji został zaprojektowany od nowa, aby zapewnić 30% wzrost prędkości i momentu obrotowego, zaawansowane możliwości w zakresie sterowania ruchem oraz doskonałe doświadczenia użytkownika.

Coboty UR zapewniają niezwykłą wszechstronność i niezrównaną łatwość użytkowania. UR20 nie stanowi wyjątku – udźwig 20 kg i zasięg 1750 mm są idealne w przypadku zastosowań takich jak paletyzacja i załadunek maszyn.

Kontakt

Universal Robots A/S
Energivej 25, 5260 Odense
Dania
+45 89 93 89 89
sales@universal-robots.com
universal-robots.com

1. edycja opublikowana w maju 2022 r.

* Wstępna specyfikacja.
Może ulec zmianie.

UR20*

Specyfikacja

Udźwig	20 kg (44,1 funta) przy pełnym przesunięciu punktu ciężkości i w całej przestrzeni roboczej
Zasięg	1750 mm (68,9 cala)
Stopnie swobody	6 obrotowych przegubów
Programowanie	12-calowy ekran dotykowy z graficznym interfejsem użytkownika PolyScope
Maksymalne średnie zużycie energii	1500 W
Typowe zużycie energii przy średnich ustawieniach (szacunkowo)	500 W
Bezpieczeństwo	17 funkcji bezpieczeństwa z możliwością konfiguracji
Certyfikaty	EN ISO 13849-1, PLd Kategorii 3 i EN ISO 10218-1, UL1740

Wydajność

Wykrywanie siły, kołnierz narzędziowy	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z
Zasięg	200 N	20.0 Nm
Precyzja	5.5 N	0.2 Nm
Dokładność	10 N	1 Nm

Ruch

Powtarzalność pozycji według ISO 9283	± 0.05 mm	
Ruch osi	Zakres roboczy	Maksymalna prędkość
Podstawa	± 360°	± 120°/s
Ramię	± 360°	± 120°/s
Łokieć	± 360°	± 150°/s
Nadgarstek 1	± 360°	± 210°/s
Nadgarstek 2	± 360°	± 210°/s
Nadgarstek 3	± 360°	± 210°/s
Typowa prędkość TCP	2 m/s	

Cechy

Klasyfikacja IP	IP54
Klasa ISO 14644-1 w pomieszczeniu czystym	5
Poziomy hałasu	Mniej niż 65 dB(A)
Montaż robota	Dowolna orientacja
Porty In/Out	
Wejście cyfrowe	2
Wyjście cyfrowe	2
Wejście analogowe	2
Napięcie prądu In/Out narzędzia	12/24 V
Zasilanie In/Out narzędzia	2 A (podwójny pin) 1 A (jeden pin)

Fizyczne

Wymiary	ø 245 mm 6 × M10 60° 105 mm środek
Materiały	Aluminium, tworzywo sztuczne, stal
Kołnierz narzędziowy	EN ISO-9409-1-80-6-M8
Typ złącza	M8 M8 8-pin
Długość przewodu (ramię robota)	6 m (236 cali)
Masa łącznie z przewodem	64 kg (141,1 funtów)
Zakres temperatury	0–50°C (32–122°F)
Wilgotność	90% RH (bez skraplania)

Skrzynka sterownicza

Cechy

Klasyfikacja IP	IP44
Klasa ISO 14644-1 w pomieszczeniu czystym	6
Zakres temperatury	0-50°C
Wilgotność	90% RH (bez skraplania)
Porty In/Out	
Wejście cyfrowe	16
Wyjście cyfrowe	16
Wejście analogowe	2
Wyjście analogowe	2
Kwadratowe wejścia cyfrowe	4
Zasilanie In/Out	24V 2A
Komunikacja	Częstotliwość sterowania 500 Hz
	Modbus TCP
	PROFINET
	Ethernet/IP
	USB 2.0, USB 3.0
Źródło zasilania	100-240VAC, 47-440Hz

Fizyczne

Rozmiar skrzynki sterowniczej (szer. × wys. × gł.)	460 mm × 449 mm × 254 mm (18,2 cala × 17,6 cala × 10 cali)
Masa	12 kg (26,5 funtów)
Materiały	Stal malowana proszkowo

Skrzynka sterownicza jest dostępna także w wersji OEM

3-pozycyjny panel programowania

Cechy

Klasyfikacja IP	IP54
Zawarta w certyfikacji	EN ISO 10218-1:2011 EN ISO 13849-1:2015
Wilgotność	90% RH (bez skraplania)
Rozdzielczość wyświetlacza	1280 × 800 pikseli

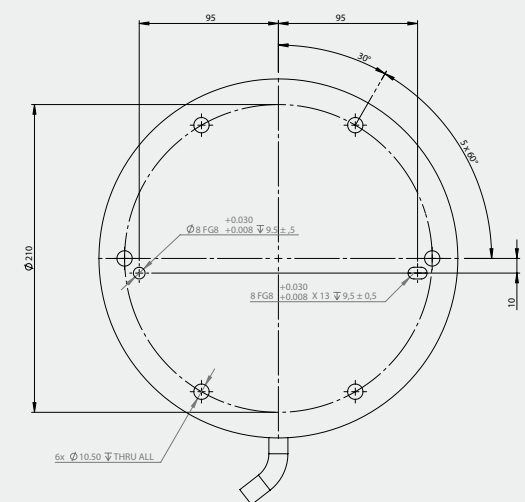
Fizyczne

Materiały	Tworzywo sztuczne
Rozmiar panelu programowania (szer. × wys. × gł.)	300 mm × 231 mm × 50 mm (11,8 cala × 9,1 cala × 1,97 cala)
Masa	1,8 kg (3,961 funtów), w tym 1 m przewodu do panelu programowania
Długość kabla	4,5 m (177,17 cala)

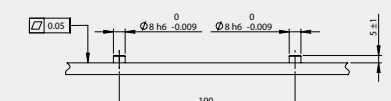


Zalecany wzorec otworów dla podstawy robota

Widok na dolną część podstawy robota



Płytkę montażową z pinami dla podstawy robota



CHYBA ŻE PODANO INACZEJ: ROZMIARY PODANO W MILIMETRACH.
TOLERANCJA ± 0,1 MM ± 0,5°



UNIVERSAL ROBOTS