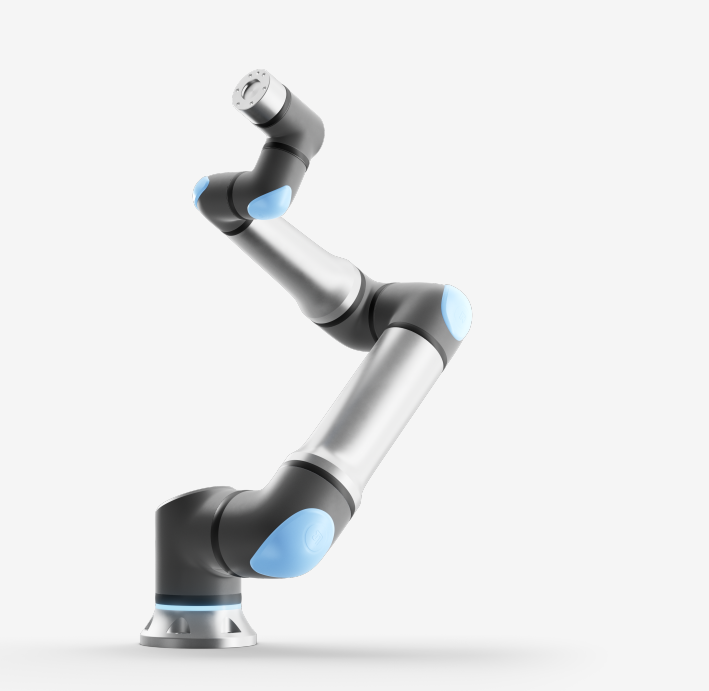




UR30

Specyfikacja ogólna

Obciążenie	30 kg (66,1 funta) 35 kg (77,1 funta) przy zapewnieniu zgodności z warunkami granicznymi podanymi w podręczniku.
Zasięg	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	750 W
Umiarkowane ustawienia pracy	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), EN ISO 10218-1 i UL 1740
Architektura przegubów	2-1-3

Ramię robota UR30

Wydajność

Wykrywanie siły, kołnierz narzędzia / czujnik momentu obrotowego	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z
Zakres	± 200,0 N	± 20,0 Nm
Dokładność	± 5,5 N	± 0,2 Nm
Dokładność	± 10,0 N	± 1,0 Nm

Ruch

Maks. prędkość TCP	4 m/s
Powtarzalność postawy zgodnie z ISO 9283	± 0,1 mm

Ruch osi	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna
Podstawa	± 360°	± 120°/s
Bark	± 360°	± 120°/s
Przegub łokciowy	± 360°	± 150°/s
Nadoarstek 1	± 360°	± 210°/s

UR30

Parametry techniczne

Model UR30, oparty na tej samej architekturze, co UR20, oferuje **niezwykłą siłę nośną w kompaktowej przestrzeni z doskonałą kontrolą ruchu, zapewniając idealne umieszczanie dużych obciążeń.**

Dzięki o 25% większemu momentowi obrotowemu UR30 umożliwia wkręcanie śrub z dużym momentem obrotowym, a 30-kilogramowa ładowność zapewnia produktywność we wszystkim, od maszyn obsługujących wiele chwytaków po paletyzację ciężkich części.

Zaktualizowano w maju 2025 r.
Copyright © 2025 Universal Robots A/S. Wszystkie prawa zastrzeżone.

Cechy

Klasyfikacja IP	IP65
Klasyfikacja pomieszczeń czystych ISO 14644-1 <i>*Prędkość i obciążenie</i>	Klasa 4 przy ≤ 80%*
Hałas	< 67 dB(A)
Identyfikacja statusu	Pierścień świetlny u podstawy robota
Mocowanie ramienia	Dowolna orientacja
Porty we/wy na kołnierzu narzędzia	
Wejście cyfrowe	2
Wyjście cyfrowe	2
Wejście analogowe	2
Napięcie zasilania	12/24 V
Zasilanie	2 A (dwustykowe) 1 A (jdnostykowe)

Fizyczne

Obrys	Ø245 mm
Materiały	Aluminium, tworzywo sztuczne, stal
Kołnierz narzędzia	EN ISO-9409-1-80-6-M8
Typ złącza	M8 8-stykowe żeńskie
Długość kabla (ramię robota)	6 m (236 cali/19,68 stopy)
Masa bez kabla	63,5 kg (139,9 funta)
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)

Kontakt

Universal Robots A/S
Energivej 51
+45 89 93 89 89
info@universal-robots.com

Sterownik uczenia z 3-pozycyjnym urządzeniem zezwalającym

Cechy

Klasyfikacja IP	IP54
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)
Rozdzielczość wyświetlacza	1280 x 800 pikseli

Fizyczne

Materiały	Tworzywo sztuczne
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)
Masa	1,8 kg (3,961 funta) wraz z 1 m kabla sterownika uczenia
Długość kabla	4,5 m (177,17 cala)

Skrzynka sterownicza

Cechy

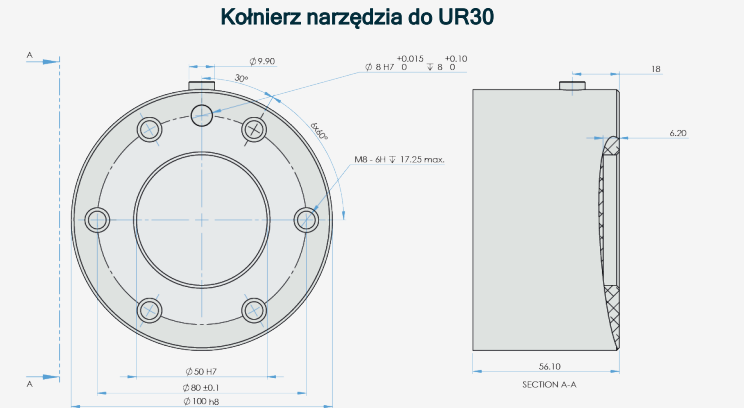
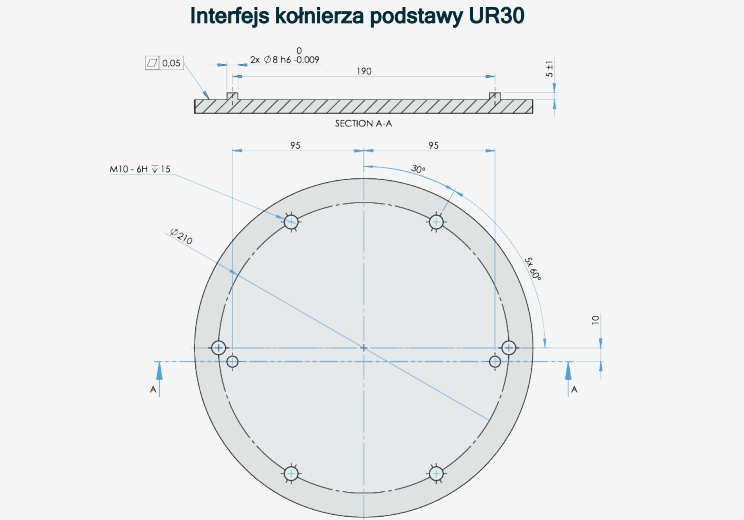
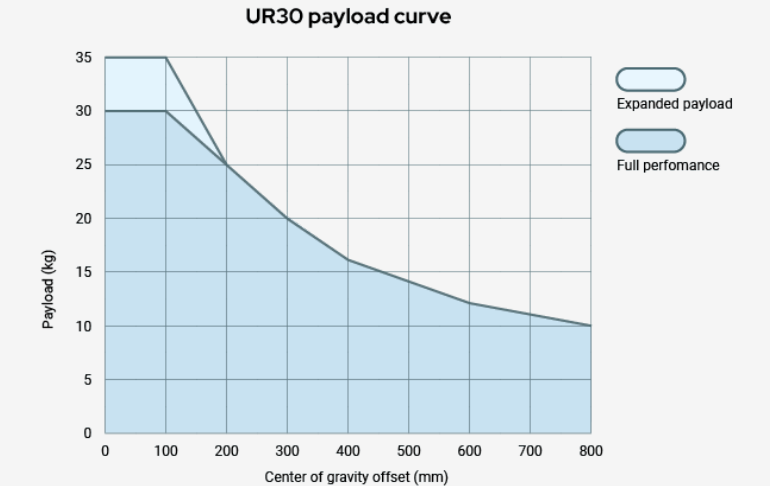
Klasyfikacja IP	IP44
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)
Porty we/wy	
Wejście cyfrowe	16
Wyjście cyfrowe	16
Wejście analogowe	2
Wyjście analogowe	2
Kwadratowe wejścia cyfrowe	4
Zasilanie we/wy	24 V, 2 A
Protokoły przemysłowe	Modbus TCP (klient/serwer)
	Karta sieciowa Ethernet/IP
	Urządzenie PROFINET, PROFIsafe ROS/ROS2
	Ethernet 1 Gb/s
	USB 2.0 USB 3.0
Interfejsy sprzętowe	Mini DisplayPort
	Interfejs wtryskarki
	(SPI AN-146 i Euromap-67)*
Źródło zasilania	100-240 VAC, 47-440 Hz

**Dotyczy tylko wersji OEM.*

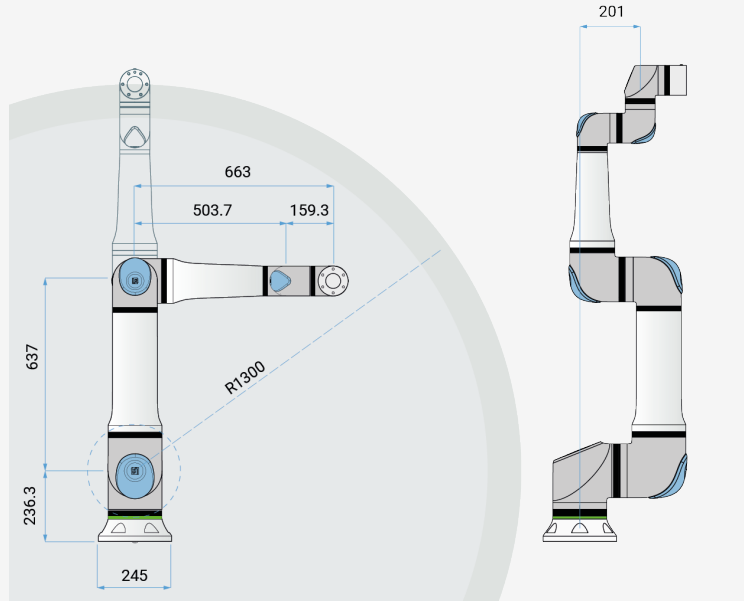
Fizyczne

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)
Masa	12 kg (26,5 funta)
Materiały	Stal malowana proszkowo

Skrzynka sterownicza jest również dostępna w wersji OEM.



Wymiary i zasięg UR30



O ILE NIE OKREŚLONO INACZEJ:
Wymiary podano w milimetrach. Tolerancja ± 0,1 mm ± 0,5°