



UR15

Specyfikacja ogólna

Obciążenie	15 kg (33.1 lbs) 17.5 kg (38,58 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	550 W
Umiarkowane ustawienia pracy	350 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 UR15

Wydajność

Wykrywanie siły, kołnierz narzędzia / czujnik momentu obrotowego	Siła, x-y-z	Moment obrotowy, x-y-z
Zakres	± 150,0 N	± 10,0 Nm
Dokładność	± 7,5 N	± 0,2 Nm
Dokładność	± 8,3 N	± 0,5 Nm

Ruch

Maks. prędkość TCP	5 m/s
Powtarzalność postawy zgodnie z ISO 9283	± 0,05 mm

Ruch osi	Zakres roboczy	Prędkość maksymalna
Podstawa	± 360°	± 180°/s
Bark	± 360°	± 180°/s
Przegub łokciowy	± 360°	± 240°/s
Nadgarstek 1	± 360°	± 300°/s
Nadoarstek 2	± 360°	± 300°/s



UR15

Parametry techniczne

UR15. Ostry. Kompaktowy. Duża wydajność w zasięgu ramienia.

Model UR15 to najlżejszy członek UR Series, który przewyższa oczekiwania dotyczące najbardziej poszukiwanych rozmiarów, reprezentując wyjątkowe miejsce na rynku cobotów, oferując szybkość i niezawodność, które z łatwością dopasowują się do różnych środowisk.

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

Cechy

Klasyfikacja IP	IP65
Klasyfikacja pomieszczeń czystych ISO 14644-1	Klasa 4 przy ≤ 80%
<i>*Prędkość i obciążenie</i>	
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 lub 1 RS-485
Napięcie zasilania	12/24 V
Zasilanie	2 A (dwustykowe) 1 A (jdnostykowe)

Fizyczne

Obrys	Ø204 mm
Materiały	Aluminium, tworzywo sztuczne, stal
Kołnierz narzędzia	ISO 9409-1-50-4-M6
Typ złącza	M8 8-stykowe żeńskie
Długość kabla (ramię robota)	6 m (236 cali)
Masa bez kabla	40,7 kg (89,73 funta)
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)

Kontakt

Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense
Dania

+45 89 93 89 89
sales@universal-robots.com
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), w tym 1 m kabla sterownika uczenia
Długość kabla	4,5 m (177,17 cala)

Skrzynka sterownicza

Cechy

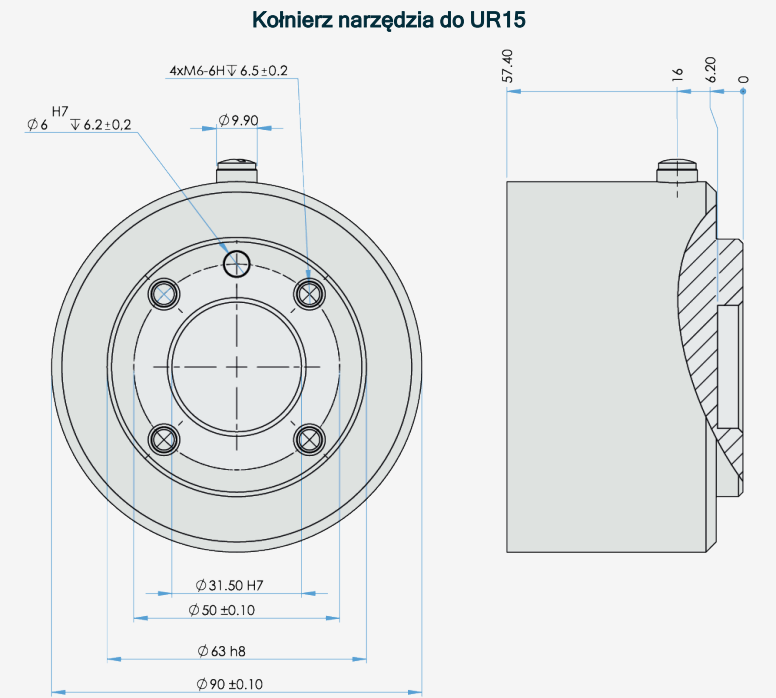
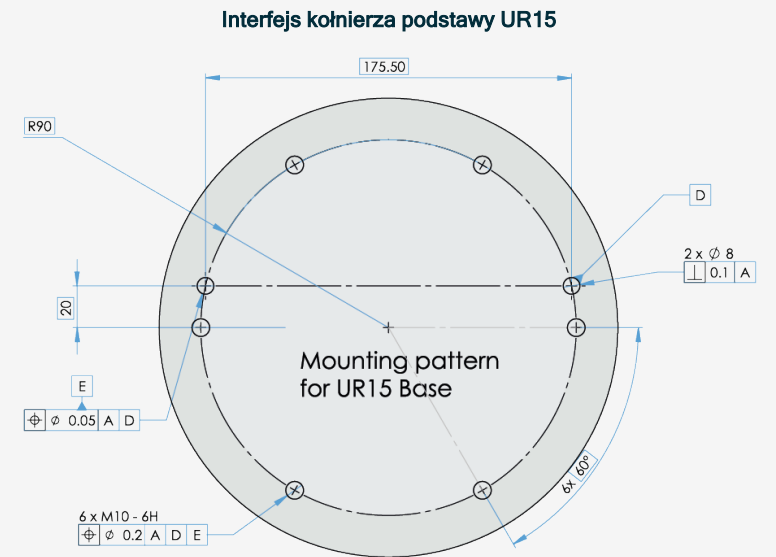
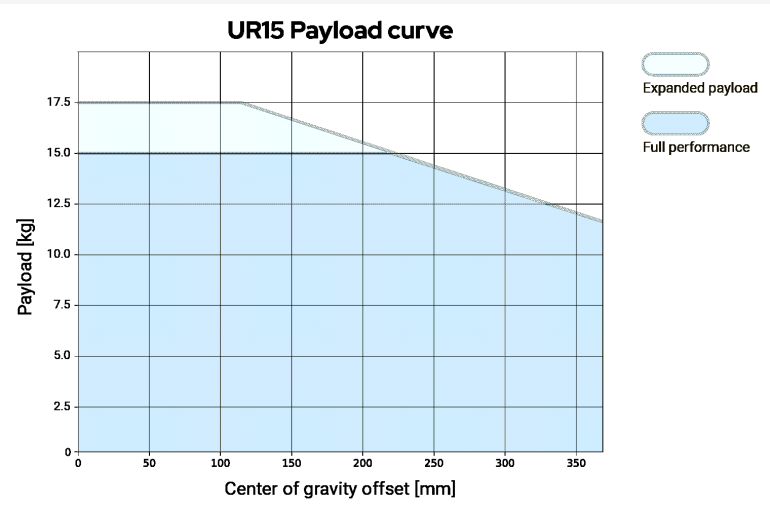
Klasyfikacja IP	IP44
Wilgotność	≤ 90% wilgotności względnej (bez skraplania)
Porty we/wy	
Wejście cyfrowe	16
Wyjście cyfrowe	16
Wejście analogowe	2
Wyjście analogowe	2
Kwadraturowe wejścia cyfrowe	4
Zasilanie we/wy	24 V, 2 A
Protokoły przemysłowe	Modbus TCP (klient/serwer)
	Karta sieciowa Ethernet/IP
	Urządzenie PROFINET, PROFIsafe
	ROS/ROS2
	Ethernet 1 Gb/s
Interfejsy sprzętowe	USB 2.0 USB 3.0
	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 UR15

