



# UR30

## Specifiche tecniche

UR30 si basa sulla stessa architettura dell'UR20 e offre una capacità di sollevamento straordinaria in un ingombro ridotto, con un controllo del movimento superiore che assicura il posizionamento perfetto di carichi ingombranti.

Con la capacità di gestire coppie più elevate, l'UR30 offre la possibilità di effettuare avvitature di precisione e il carico da 30 kg incrementa la produttività in tutte le applicazioni, dalla gestione di macchine con molteplici pinze alla pallettizzazione di parti pesanti.

Ultimo aggiornamento Ottobre 2023,  
versione preliminare - soggetta a modifiche

## UR30

### Specifiche

Carico utile	30 kg (66,1 libbre) in tutta l'area di lavoro
Sbraccio	1300 mm
Grados de libertad	6 giunti rotanti
Programmazione	Attraverso teach pendant touchscreen da 12 pollici con interfaccia grafica Polyscope
<b>Consumo elettrico medio</b>	
Alla massima potenza	750 W
In condizioni di esercizio normali	300 W
Intervallo temperatura di funzionamento	Temperatura ambiente: 0-50°C (32-122°F)
Impostazioni di sicurezza	17, completamente configurabili
Certificazioni	EN ISO 13849-1, PLd Category 3, EN ISO 10218-1

## UR30 arm

### Performance

Sensore di forza integrato al polso	Forza,, x-y-z	Coppia,, x-y-z
Campo di misura	200,0 N	20,0 Nm
Precisione	5,5 N	0,2 Nm
Accuratezza	10,0 N	0,1 Nm

### Movimenti

Velocità tipica TCP	2 m/s	
Ripetibilità secondo ISO 9283	± 0,1 mm	
<b>Movimenti degli assi</b>	<b>Corsa</b>	<b>Velocità massima</b>
Base	± 360°	± 120°/s
Spalla	± 360°	± 120°/s
Gomito	± 360°	± 150°/s
Polso 1	± 360°	± 210°/s
Polso 2	± 360°	± 210°/s
Polso 3	± 360°	± 210°/s

### Caratteristiche

Classificazione IP	IP65
Rumorosità	< 65 dB(A)
Possibilità di installazione	Qualsiasi orientamento
<b>Porte I/O</b>	
Ingressi digitali	2
Uscite digitali	2
Ingressi analogici	2
Tensione di alimentazione degli I/O del Tool	12/24 V
Corrente di alimentazione degli I/O del Tool	2 A (Dual pin), 1 A (Single pin)

### Caratteristiche fisiche

Ingombro della base	Ø 245 mm; 6 x M10, 60° 105 mm dal centro
Materiali	Alluminio, plastica, acciaio
Flangia	EN ISO-9409-1-80-6-M8
Connettore	M8   M8 8-pin femmina
Lunghezza del cavo	6 m
Peso (incluso cavo)	63.5 kg (139,9 lbs)
Umidità	≤ 90% RH (senza condensa)

## Contatti

Universal Robots A/S  
Via Lessolo, 3  
10153 - Torino  
Italia

+39 011 18892271  
[marketing.italy@universal-robots.com](mailto:marketing.italy@universal-robots.com)  
[universal-robots.com/it](http://universal-robots.com/it)

# Teach Pendant con dispositivo a tre posizioni

## Caratteristiche

Classificazione IP	IP54
Umidità	≤ 90% RH (senza condensa)
Risoluzione display	1280 x 800 pixels

## Caratteristiche fisiche

Materiali	Plastica
Dimensioni (L x A x P)	300 mm x 231 mm x 50 mm
Peso	1,8 kg (incluso un metro di cavo)
Lunghezza del cavo	4,5 m

# Control Box

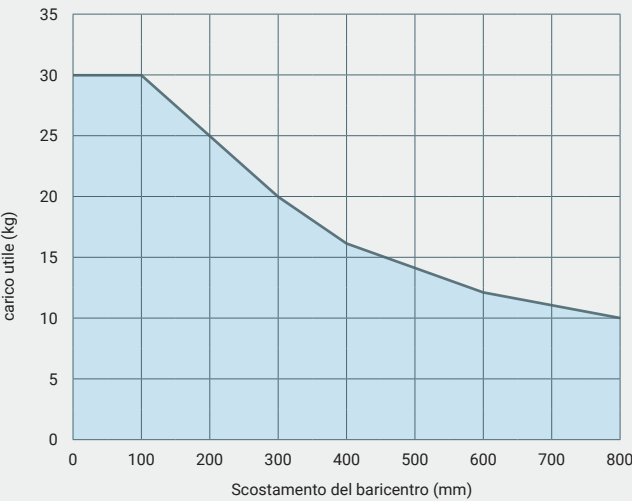
## Caratteristiche

Classificazione IP	IP44
Umidità	≤ 90% RH (senza condensa)
<b>Porte I/O</b>	
Ingressi digitali	16
Uscite digitali	16
Ingressi analogici	2
Uscite analogiche	2
Ingressi veloci (in quadratura)	4
Alimentazione I/O	24V, 2A
Comunicazioni	500 Hz frequenza del controllore Modbus TCP  PROFINET, PROFIsafe (opzionale)  Ethernet/IP  USB 2.0, USB 3.0  driver di supporto per ROS e ROS2 (opzionale, open source)  Interfaccia per macchine di pressofusione (IMMI, opzionale).
Alimentazione	100-240 VAC, 47-440 Hz

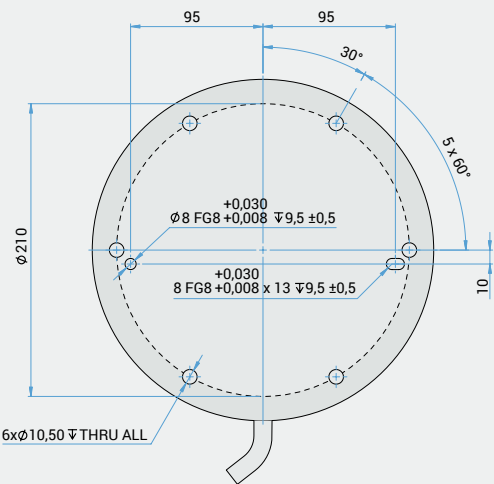
## Caratteristiche fisiche

Dimensioni control box (L x A x P)	460 mm x 449 mm x 254 mm
Peso	12 kg (26,5 lbs)
Materiale	Acciaio verniciato a polvere

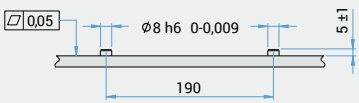
Diagramma di carico UR30



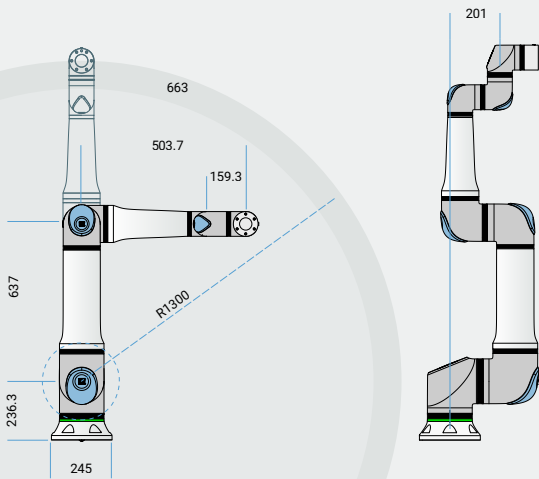
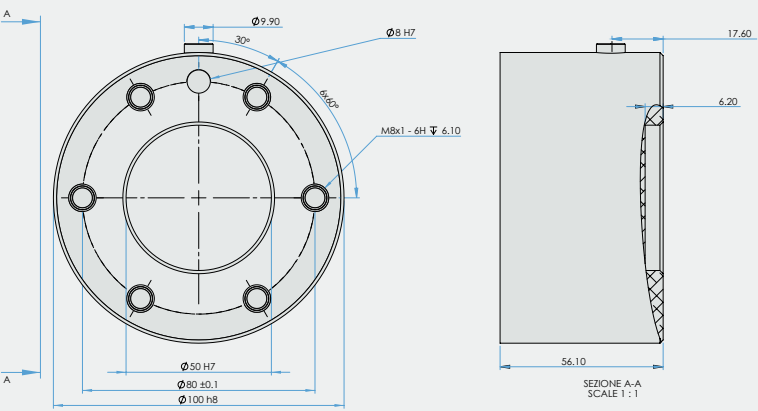
Disposizione raccomandata dei fori alla base



Staffa di montaggio con spine per la base robot



UR30, flangia al polso



DOVE NON DIVERSAMENTE SPECIFICATO:  
le dimensioni sono espresse in mm Tolleranza  $\pm 0,1 \text{ mm} \pm 0,5^\circ$