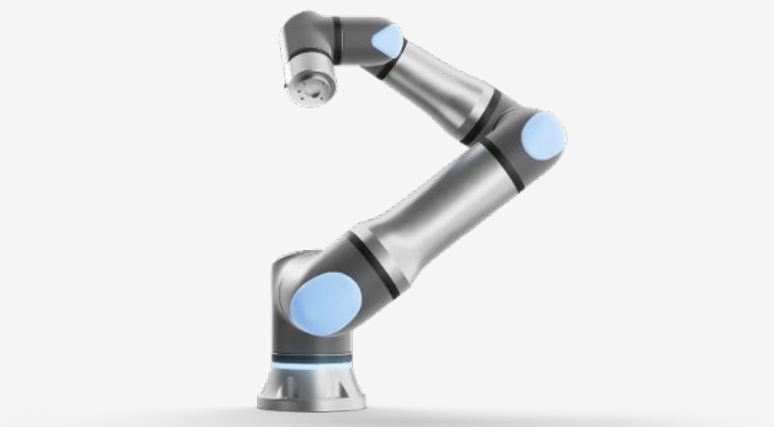




UR18

Allgemeine Spezifikationen

Nutzlast	18 kg / 39,7 lbs
Reichweite	950 mm / 37,4 in
Freiheitsgrade	6 Drehgelenke
Programmierung	12-Zoll-Touchscreen mit grafischer PolyScope-Benutzeroberfläche
Stromverbrauch	
Maximale Leistung	570 W
Operating temperature range	Umgebungstemperatur: 0-50 °C / 32-122 °F
Sicherheitsfunktionen	23 konfigurierbare Sicherheitsfunktionen
Gemäß	EN ISO 13849-1 (PLd Kategorie 3), EN ISO 10218-1 und UL 1740
Gelenkarchitektur	2-1-3

UR18 Roboterarm

Leistung

Kraftsensor, Werkzeugflansch/Drehmomentsensor	Kraft, x-y-z	Drehmoment, x-y-z
Spanne	± 150,0 N	± 10,0 Nm
Genauigkeit	± 7,5 N	± 0,2 Nm
Genauigkeit	± 8,3 N	± 0,5 Nm

Bewegung

Maximale TCP-Geschwindigkeit	4 m/s	
Posenwiederholbarkeit gemäß ISO 9283	± 0,05 mm	
Achsenbewegung	Arbeitsbereich	Maximale Geschwindigkeit
Basis	± 360°	± 180°/s
Schulter	± 360°	± 180°/s
Ellenbogen	± 360°	± 240°/s
Handgelenk 1	± 360°	± 300°/s
Wrist 2	± 360°	± 300°/s
Wrist 3	± 360°	± 300°/s

UR18

Technische Spezifikationen

Der UR18 kombiniert Stärke und Wendigkeit und unterstützt größere Endeffektoren, um schwerere Nutzlasten zu heben, bleibt dabei allerdings leicht genug für eine einfache Montage an den meisten Standard-Portalsystemen. Mit einer Reichweite von 950 mm und Geschwindigkeiten von bis zu 4 m/s ist er ideal für schnelle Bestückungseinsätze, bei denen das Reduzieren der Zykluszeiten entscheidend ist.

Bis heute wurden mehr als 100.000 kollaborative Industrieroboter von UR an Kunden in allen Industrien und auf der ganzen Welt geliefert. Die neueste Reihe von UR-Cobotern bringt beispiellose Leistung, Anpassbarkeit und Benutzerfreundlichkeit.

Aktualisiert Oktober 2026

Copyright © 2026 von Universal Robots A/S. Alle Rechte vorbehalten.

Funktionen

IP-Klassifizierung	IP65
Lärm	< 67 dB(A)
Statusidentifikation	Lichttring an der Roboterbasis
Armmontage	Beliebige Ausrichtung
E/A-Anschlüsse am Werkzeugflansch	
Digital In	2
Digital Out	2
Analog In	2 oder 1 x RS485
Versorgungsspannung	12/24 V
Stromversorgung	2 A (Doppel-Pin), 1 A (Einzelner Pin)

Physisch

Stellfläche	Ø204 mm
Materialien	Aluminium, Kunststoff, Stahl
Werkzeugflansch	EN ISO 9409-1-50-4-M6
Anschlussstyp	M8 8-Pin weiblich
Kabellänge (Roboterarm)	6 m / 236 in
Gewicht ohne Kabel	39,2 kg / 86.42 lbs
Luftfeuchtigkeit	≤ 90% RH (non-condensing)

Contact

Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense
Dänemark



UNIVERSAL ROBOTS
A Teradyne Robotics Company

Teach-Pendant mit dreistufigem Zustimmschalter

Funktionen

IP-Klassifizierung	IP54
Luftfeuchtigkeit	≤ 90% RH (non-condensing)
Bildschirmauflösung	1280 x 800 Pixel

Physisch

Materialien	Kunststoff
Teach-Pendant-Größe (B x H x T)	300 mm x 231 mm x 50 mm / 11,8 Zoll x 9,1 Zoll x 1,97 Zoll
Gewicht	1,8 kg / 3,968 lbs einschließlich 1 m Teach-Pendant-Kabel
Kabellänge	4.5 m / 177.17 in

Controller

Funktionen

IP-Klassifizierung	IP44
Luftfeuchtigkeit	≤ 90% RH (non-condensing)
I/O Ports	
Digital In	16
Digital Out	16
Analog In	2
Analog Out	2
Quadratur-Digitaleingänge	4
E/A-Stromversorgung	24 V, 2 A
Industrial protocols	Modbus TCP (Client/Server) Ethernet/IP Adapter PROFINET-Gerät, PROFIsafe ROS/ROS2

Hardware interfaces

Stromquelle

*Nur gültig für OEM-Version.

Physisch

Controllerabmessungen (B x H x T)	460 mm x 449 mm x 254 mm / 18,2 Zoll x 17,6 Zoll x 10 Zoll
Gewicht	12 kg / 26,5 lbs
Materialien	Pulverbeschichteter Stahl

Der Controller ist auch in einer OEM-Version verfügbar.

