



# UR20

## Données techniques

L'UR20, le premier de nos robots hautes performances nouvelle génération, a été entièrement repensé pour offrir jusqu'à 30% de vitesse et de couple supplémentaires, des capacités avancées de contrôle du mouvement et une expérience utilisateur de premier ordre.

Les cobots Universal Robots apportent une polyvalence incroyable et une facilité d'utilisation inégalée à vos applications. L'UR20 ne fait pas exception : sa charge utile de 20 kg et sa portée de 1 750 mm en font un outil idéal pour des applications allant de la palettisation au chargement de machine.

2<sup>de</sup> édition publiée en mai 2022  
\* Caractéristiques techniques préliminaires.  
Sous réserve de modifications.

### Caractéristiques

Classification IP	IP54
Classe ISO Salle blanche 14644-1	5
Bruit	< 65 dB(A)
Montage du robot	Dans toutes les directions
<b>Ports E/S</b>	
Entrées numériques	2
Sorties numériques	2
Entrées analogiques	2
Tension d'alimentation E/S sur l'outil	12/24 V
Alimentation E/S sur l'outil	2 A (double broche), 1 A (simple broche)

### Caractéristiques physiques

Empreinte de montage	Ø 245 mm; 6 x M10, 60° 105 mm centre
Matériaux	Aluminium, Plastique, Acier
Bride outil	EN ISO-9409-1-80-6-M8
Type de connecteur	M8   M8 8-pin
Longueur du câble (bras du robot)	6 m (236 in)
Poids avec câble	64 kg (141,1 lbs)
Plage de températures de fonctionnement*	0-50°C (32-122°F)
Humidité	90 % HR (sans condensation)

## Contact

Universal Robots France  
13-17 rue Pagès  
92150 Suresnes  
Tel. 01 76 40 11 00  
[sales.fr@universal-robots.com](mailto:sales.fr@universal-robots.com)  
[universal-robots.com.com/fr](http://universal-robots.com.com/fr)

## Console d'apprentissage 3 positions

### Caractéristiques

Classification IP	IP54
Inclus dans les certifications	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1
Humidité	90 % HR (sans condensation)
Résolution de l'affichage	1280 x 800 pixels

### Caractéristiques physiques

Matériau	Plastique
Dimensions de la console d'apprentissage (L x H x P)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11,8 in x 9,1 in x 1,97 in)
Poids	1,8 kg (3,961 lbs) avec 1 m de câble de console d'apprentissage
Longueur de câble	4,5 m (177,17 in)

## Boîtier de commande

### Caractéristiques

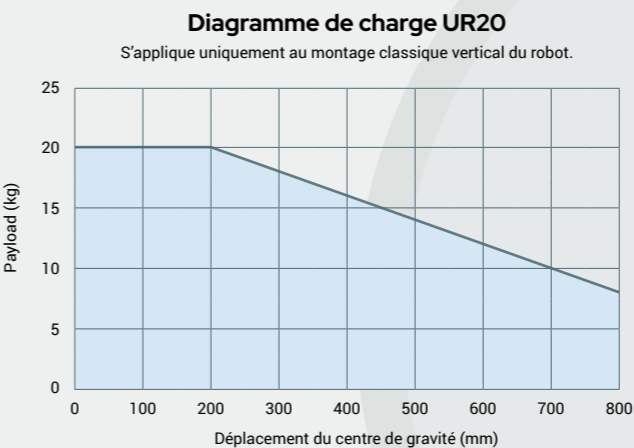
Classification IP	IP44
Classe ISO Salle blanche 14644-1 6	
Plage de températures de fonctionnement*	0-50°C (32-122°F)
Humidité	90 % HR (sans condensation)
<b>Ports E/S</b>	
Entrées numériques	16
Sorties numériques	16
Entrées analogiques	2
Sorties analogiques	2
Entrées numériques en quadrature	4
Alimentation E/S	24V, 2A
Communication	Modbus TCP PROFINET Ethernet/IP USB 2.0, USB 3.0

Source d'alimentation 100-240 VAC, 47-440 Hz  
*\*La vitesse peut être réduite lorsque la température ambiante est supérieure à 35 degrés et que le robot est fortement sollicité.*

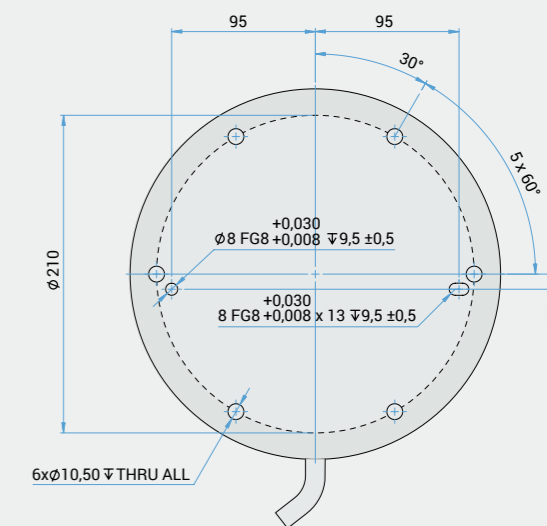
### Caractéristiques physiques

Dimensions du boîtier de commande (L x H x P)	460 mm x 449 mm x 254 mm (18,2 in x 17,6 in x 10 in)
Poids	12 kg (26,5 lbs)
Matériau	Acier avec revêtement poudre

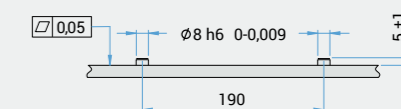
Le boîtier de commande est également disponible en version OEM



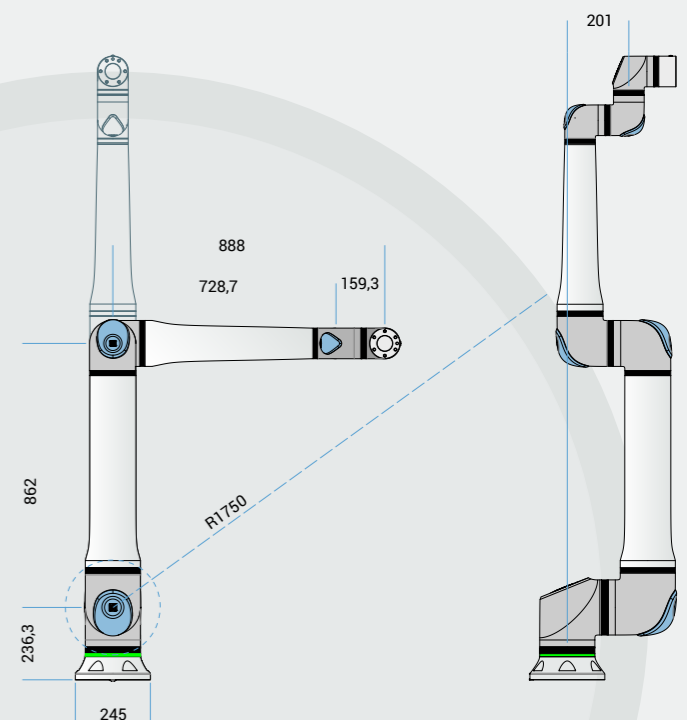
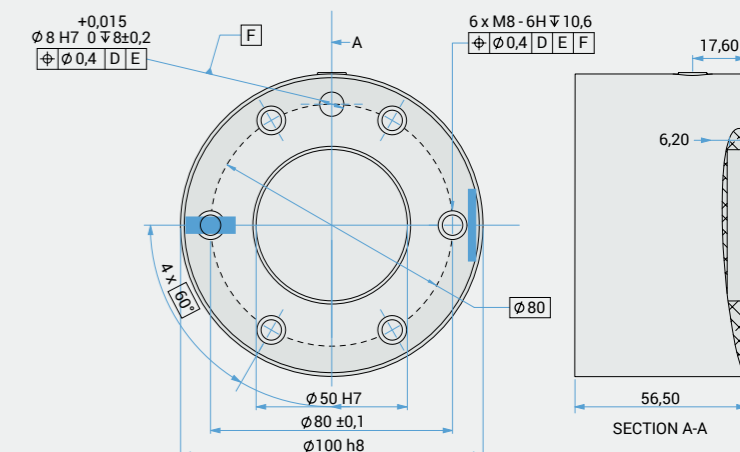
### Gabarit de perçage recommandé pour la base du robot



### Plaque de montage avec ergots pour la base du robot



### UR20 bride outil



SAUF INDICATION CONTRAIRE : les dimensions sont en millimètres. Tolérance ± 0,1 mm ± 0,5°

## UR20

### Caractéristiques techniques

Charge utile	20 kg dans tout l'espace de travail
Portée	1750 mm (68,9 in)
Degrés de liberté	6 articulations
Programmation	Interface utilisateur graphique Polyscope sur écran tactile 12 pouces

### Consommation électrique (moyenne)

Puissance maximale	750 W
Puissance typique avec réglages modérés	500 W

Sécurité 17 fonctions de sécurité paramétrables

Certifications EN ISO 13849-1, PLd Catégorie 3, et EN ISO 10218-1, UL 1740

## Performances

Capteur de force, bride d'outil	Force, x-y-z	Couple, x-y-z
Plage	200 N	20,0 Nm
Résolution	5,5 N	0,2 Nm
Précision	10 N	1 Nm

## Movement

Répétabilité de position selon ISO 9283 ± 0,05 mm

Mouvement de l'axe	Rayon de travail	Vitesse maximale
Base	± 360°	± 120°/s
Épau	± 360°	± 120°/s
Coude	± 360°	± 150°/s
Poignet 1	± 360°	± 210°/s
Poignet 2	± 360°	± 210°/s
Poignet 3	± 360°	± 210°/s