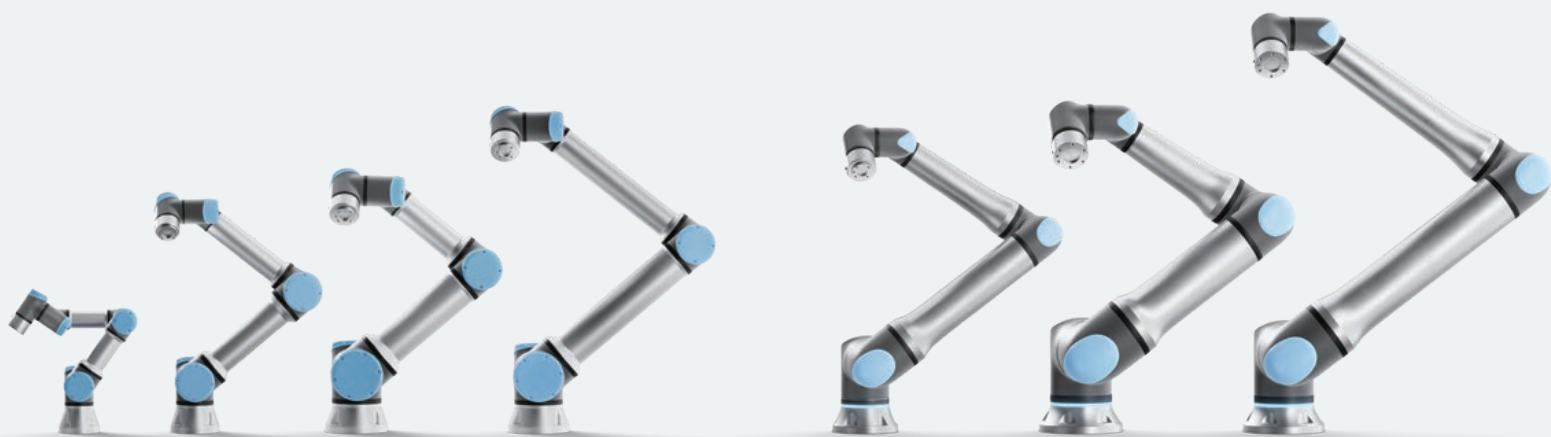


ユニバーサルロボット 総合カタログ

協働ロボットで工程自動化を実現

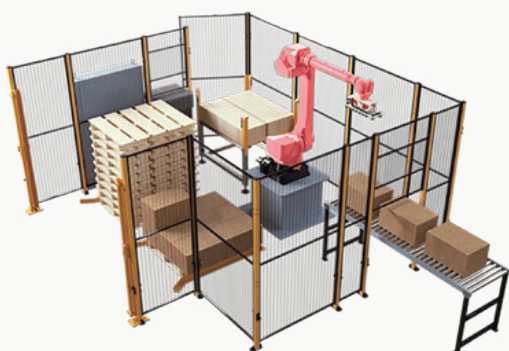


協働ロボットとは

協働ロボットは、人など外部との接触の際に安全に停止する安全機能を搭載した産業用ロボットの一種です。国際標準化機構 (ISO) が策定した安全規格に記載されている安全要求事項に適合したロボットを用いて、かつシステムに対してリスクアセスメントを実施し人の安全を確認することで、安全柵で人と隔離せずに、人と同じ空間内に導入できるのが最大の特長です。

ユニバーサルロボットが2008年に世界で初めて協働ロボットを販売して以来、従来の産業用ロボットでは自動化を諦めていたような作業を自動化するために世界的に普及が加速しています。

今までの産業用ロボットでは導入できなかった作業でも 協働ロボットなら自動化が可能に



産業用ロボットと協働ロボットの違い

産業用ロボット

協働ロボット

人との隔離

安全柵で覆う必要あり。策とロボットの間は挟まれるのリスクを回避するために安全距離を確保することが必要で、さらに大きなスペースを占有する

安全機能を内蔵しており、リスクアセスメントにより安全を確認できれば安全柵不要

設置方法・スペース

周辺機器含めて大規模な設備になり、大きなスペースを要する。固定設置となり移設は困難

小型・軽量なため限られたスペースでも既存設備のレイアウトを大幅に変えることなく導入が可能。移設や再配置も容易

プログラミング

長期間のトレーニングや経験を積んだ専門技術者が必要、多くの場合は外注

未経験者でも操作の習得が容易なインターフェースを搭載、内製化も可能。社内でロボット活用が進み、従業員も新たなスキル獲得の機会を得ることでモチベーション向上にも貢献

フレキシブルさ

稼働開始後の動作やレイアウト変更は困難かつ高コスト

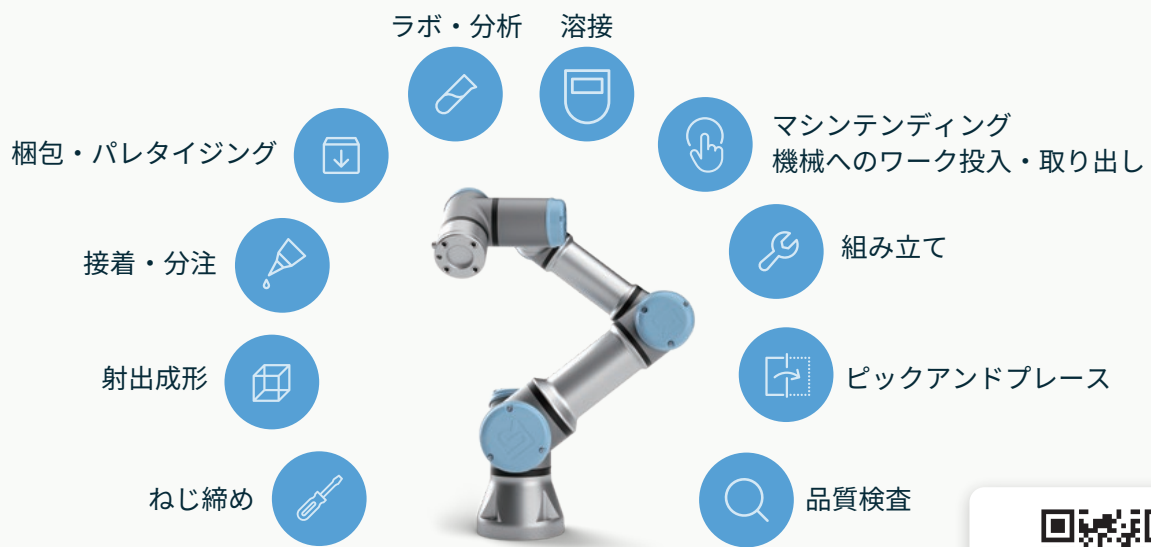
稼働開始後も柔軟に動作や設置場所の変更が可能。設計不要で容易に統合できるサードパーティー製周辺機器も豊富で用途変更も簡単

設計・導入工数

安全設計含めて複雑な機器構成になり、通常のPLCに加えて安全PLCも必要のため設計工数がかかる。三相200Vも必要で大規模な設備となり、工事のコストもかかる

システム構成がシンプルで100V電源で稼働するため設計・工事の工数を削減、付属コントロールボックスで直接I/O機器の制御ができるためPLCを使わずともシステムアップも可能

協働ロボットの用途（アプリケーション）



事例一覧はこちら
<http://urrobots.com/ivl>

協働ロボットが自動化した工程の例

パレタイジング



ボブズ・レッドミル社(米国)

限られたスペースに導入
できるUR20の組み込ま
れたパレタイザを採用
<http://urrobots.com/iu1>



機械へのワーク投入取り出し (マシンテンディング)



愛同工業(株)(愛知県)

4台の加工機にワークの
脱着をするUR10e
<http://urrobots.com/iu2>



溶接



スーザーランド・ファブリケイティング(米国)

UR10eでMIG溶接の職
人技を再現
<http://urrobots.com/iuv>



ねじ締め



プジョーシトロエン社(フランス)

組立作業を行う作業者を
邪魔することなくねじ締
めを行うUR10
<http://urrobots.com/iuw>



搬送、組立

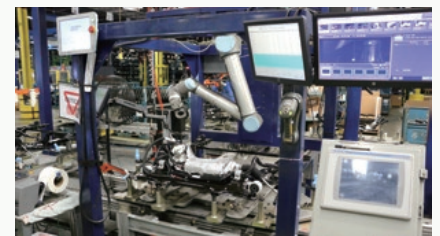


シーメンス社(ドイツ)

ワークの搬送や部品の実
装等、70台以上のURロ
ボットが稼働
<http://urrobots.com/iux>



検査



コンプリヘンシヴ・ロジスティクス社(米国)

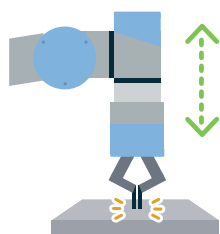
UR10にビジョンカメラを搭載し、自動車
エンジンサブアセンブリ
の外観検査を100%の再
現性で実施
<http://urrobots.com/iuy>



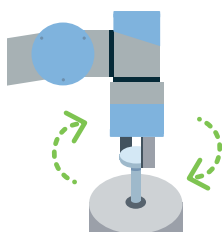
ユニバーサルロボットの特長

力覚センサを標準搭載 (e-Series以降の全モデル)

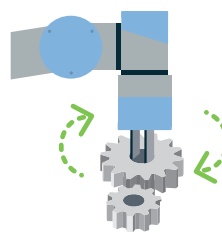
- ・アプリケーション専用の力覚センサをツールフランジ部に標準搭載。ロボットの安全機能を損なわずに力制御が可能
- ・応答性は500Hz(2ミリ秒)と高速・高感度
- ・ティーチペンダントだけですべてのパラメータ設定が可能
- ・PLCによる制御やキャリブレーションは不要、購入してすぐに使用可能



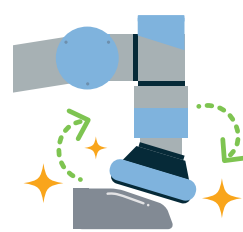
接触による
位置決め



倣い動作



嵌め合い
位相合わせ

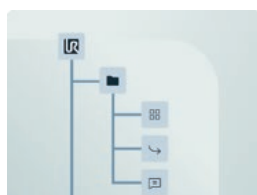


押付け動作
研磨、バリ取り

簡単操作

UR独自のユーザーインターフェース PolyScope

- ・ノーコードでティーチング可能: 複雑なプログラミング知識は不要で、未経験者でも簡単に操作方法の習得が可能
- ・URCap: UR+対応の周辺機器の設定をティーチペンダント上で行うプラグインソフト。ユーザーが独自にURCapを開発して使い勝手向上も可能
- ・URスクリプト: pythonベースのUR独自スクリプト言語。関数を書いて複雑な制御にも対応
- ・コントローラにI/O機器を直接接続して制御可能。さらにPROFINET、EtherNet/IP、Modbus TCPなど各種通信プロトコルに標準対応、追加オプションは不要



直感的なティーチング
コマンドをツリー状に表示



ダイレクトティーチ対応
立ち上げ工数削減



安全機能の設定
ティーチペンダント上で完結

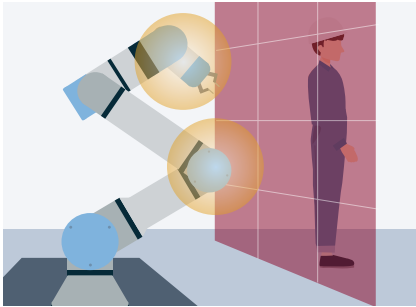


便利なウィザード搭載
ワークの荷重や重心位置、
TCPの推定が可能

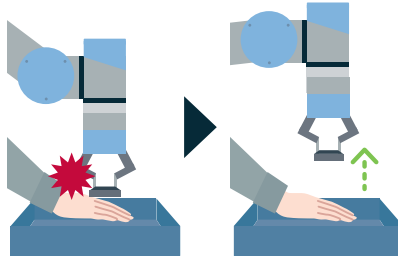
優れた安全性と高い生産性を両立する豊富な安全機能*

(※すべてISO13849-1に基づくPL=d, カテゴリ3認証取得済み)

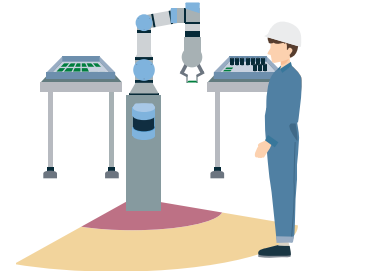
- ・協働ロボットに求められる安全要求事項のひとつである「動力及び力の制限」に適合
- ・地切り、ワークリリース、押し付け時などあらゆる場面ですべての安全機能を常時有効にしたまま、不要な保護停止を回避できるさまざまな独自機能を搭載
- ・URロボットの本体重量は高可搬モデルでもUR20は64kg、UR30は63.5kgと非常に軽量。接触時の衝撃力（過渡的接触力）は「ワーク重量+ロボット重量/2」に比例するため、衝撃力を低く抑えることが可能



ツール部とエルボー部の力と速度を制限可能（黄色円）。さらに安全平面（赤平面）を設定し、指定したエリアに侵入できないように動きを制限可能



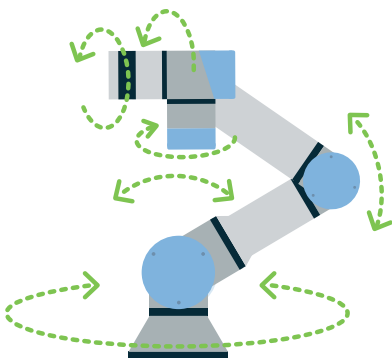
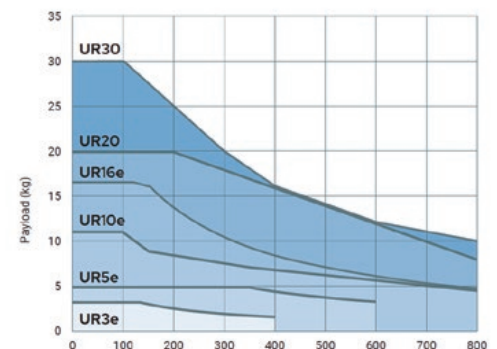
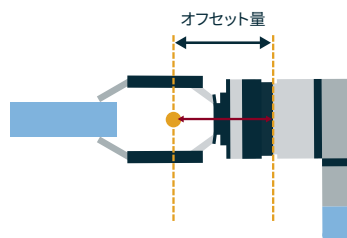
外部と接触した際は、数十ミリ戻って安全に停止する「バックオフ」に対応により、挟まれ（準静的接触）のリスクを回避



人の接近によりロボットの速度を減速または一時停止させることで、生産性と安全性を両立。赤いエリアに侵入してから、どれだけの時間/距離で停止するかを任意に設定が可能。より短い時間/距離で停止させることで、設備サイズをコンパクト化

荷重の重心オフセットによる可搬重量の変化

- ・オフセット量が大きくなると一般的に可搬重量が低下し、仕様上の可搬重量を満たせなくなるケースも
- ・URロボットは可搬重量の減少量が少ない



全軸可動範囲±360°

- ・特異点が少なく、ティーチングがしやすい
- ・複雑な軌道を描く用途にも柔軟に対応
- ・将来別の工程に移設して新しいプログラムを作成する際、可動範囲の制限を受けづらい

ユニバーサルロボットの エコシステム

ロボットのユーザー、周辺機器・システムの開発者をつなげて
柔軟性・拡張性を高めるオープンなプラットフォーム

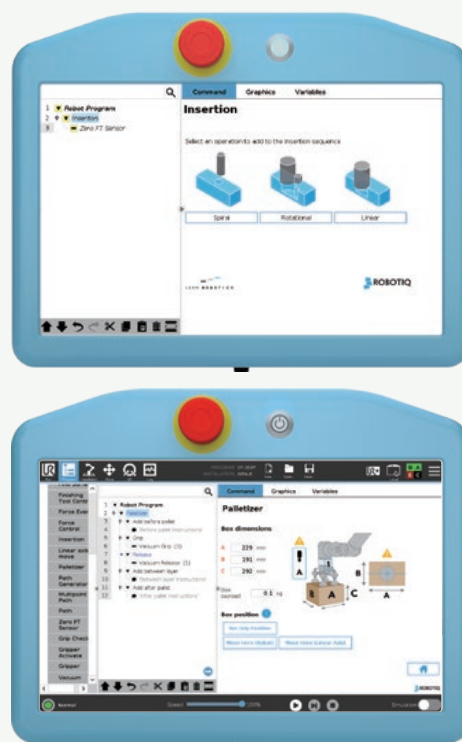
UR+

500を超える
豊富なサードパーティー製周辺機器と
開発プラットフォーム

メリット

- ・プラグインソフトであるURCapをインストールすることで、ティーチペンダント上で機器の操作や設定が可能に。設計・組立も不要になり立ち上げ工数を削減
- ・導入後にロボットの用途を変更するのも容易になり、長期間にわたってロボットの活用が可能
- ・パレタイジング、溶接といった特定の用途向けにURロボットをあらかじめ組み込んだパッケージソリューションも続々追加。さらに導入・立ち上げが容易に

URCap 操作画面の例



開発者が利用できる環境

- ・スターターパッケージを無償で公開。便利なAPIが多く用意されており、自由度高くロボットの操作や周辺機器との通信・統合する機能を開発できる
- ・JavaでプラグインソフトであるURCapを開発することで、機器の操作画面をティーチペンダント上へ実装できる
- ・フォーラムでユーザー同士、開発者同士が質疑応答したり情報交換ができる

スターターパッケージに含まれる内容

- ・ Eclipse Java IDE
- ・ URCaps SDK (ソフトウェア開発キット、チュートリアル含む)
- ・ URSim (オフラインPolyScopeシミュレータ)
- ・ Mavenおよびその他必要な開発ツール



開発者向け
ディベロッパーネットワーク
ページはこちら
<http://urrobots.com/ivj>

周辺機器の例



ハンド



ロボットビジョン
(産業用カメラ)



安全センサ



研磨・バリ取りツール



ネジ締め機



外部軸



助力装置



カバー



UR+ 製品一覧はこちら
<http://urrobots.com/ivK>

パッケージソリューションの例

溶接



パレタイジング



マシンテンディング
(機械への投入取り出し)



パートナーネットワーク

ニーズに応じて最適な方法でご提案します

- 導入や運用をサポートする各地域の販売代理店
- 認定システムインテグレーター
- URロボットを組み込んだシステムを開発・販売するOEMパートナー

e-Series ロボット 技術仕様

UR3e

UR7e

UR12e

UR16e


可搬重量	3kg	7.5kg	12.5kg	16kg
リーチ	500mm	850mm	1300mm	900mm
自由度	6軸（ジョイント）			
プログラミング	12インチタッチパネルのPolyScopeグラフィックユーザーインターフェース			
消費電力				
最大値	300W	570W	615W	585W
一般的な稼働状態における値	150W	250W	350W	350W
周囲温度範囲	0-50°C			
安全機能	調整可能な17の安全機能			
適合規格	EN ISO 13849-1（カテゴリ3、PL d）、およびEN ISO 10218-1			

性能

力/トルクセンサ	力成分 x-y-z	トルク成分 x-y-z	力成分 x-y-z	トルク成分 x-y-z	力成分 x-y-z	トルク成分 x-y-z	力成分 x-y-z	トルク成分 x-y-z
測定範囲	± 30.0N	± 10.0Nm	± 50.0N	± 10.0Nm	± 100.0N	± 10.0Nm	± 160.0N	± 10.0Nm
測定分解能	± 2.0N	± 0.1Nm	± 3.5N	± 0.2Nm	± 5.0N	± 0.2Nm	± 5.0N	± 0.2Nm
測定精度	± 3.5N	± 0.1Nm	± 4.0N	± 0.3 Nm	± 5.5N	± 0.5Nm	± 5.5N	± 0.5Nm

動作

最大TCP速度*	3m/秒		4m/秒		4m/秒		3m/秒	
位置繰返し精度ISO9283準拠	± 0.03mm		± 0.03mm		± 0.05mm		± 0.05mm	
ジョイント動作	動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度
ベース	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
ショルダー	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
エルボー	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
リスト1	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
リスト2	± 360°	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s
リスト3	無限	± 360°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 180°/s

特長

IP等級	IP54			
騒音	60dB(A)未満	65dB(A)未満	65dB(A)未満	65dB(A)未満
ロボットの据付	取付方向問わず			
I/Oポート				
デジタル入力	2	2	2	2
デジタル出力	2	2	2	2
アナログ入力	2 または 1 RS-485	2 または 1 RS-485	2 または 1 RS-485	2 または 1 RS-485
ツールフランジI/O電源電圧	12/24V			
ツールフランジI/O電源	600mA	1.5A（デュアル端子電源） 1A（シングル端子電源）	2A（デュアル端子電源） 1A（シングル端子電源）	2A（デュアル端子電源） 1A（シングル端子電源）

ハードウェア

設置面積	Ø128 mm	Ø151 mm	Ø190 mm	Ø190 mm
材質	アルミニウム、プラスチック、スチール			
ツールフランジ	EN ISO-9409-1-50-4-M6			
コネクタタイプ	M8 8ピン（メス）			
ケーブル長 （付属の標準ケーブル）	6m			
重量（ケーブルを含む）	11.2kg	20.6kg	33.5kg	33.1kg
湿度	90%RH以下（結露なきこと）			

UR Series ロボット 技術仕様

UR15



UR20



UR30



可搬重量	15kg 17.5kg (マニュアル記載の使用条件下)	20kg 25kg (マニュアル記載の使用条件下)	30kg 35kg (マニュアル記載の使用条件下)
リーチ	1300mm	1750mm	1300mm
自由度	6軸 (ジョイント)		
プログラミング	12インチタッチパネルのPolyScopeグラフィックユーザーインターフェース		
消費電力			
最大値	550W	750W	750W
一般的な稼働状態における値	350W	500W	300W
周囲温度範囲	0-50°C		
安全機能	調整可能な17の安全機能		
適合規格	EN ISO 13849-1 (カテゴリ3、PL d)、EN ISO 10218-1およびUL 1740		

性能

力/トルクセンサ	力成分x-y-z	トルク成分x-y-z	力成分x-y-z	トルク成分x-y-z	力成分x-y-z	トルク成分x-y-z
測定範囲	± 150.0N	± 10.0Nm	± 200.0N	± 20.0Nm	± 200.0N	± 20.0Nm
測定分解能	± 7.5N	± 0.2Nm	± 5.5N	± 0.2Nm	± 5.5N	± 0.2Nm
測定精度	± 8.3N	± 0.5Nm	± 10.0N	± 1.0Nm	± 10.0N	± 1.0Nm

動作

最大TCP速度*	5m/秒		5m/秒		4m/秒	
位置繰返し精度ISO9283準拠	± 0.05mm		± 0.1mm		± 0.1mm	
ジョイント動作	動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度
ベース	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
ショルダー	± 360°	± 180°/s	± 360°	± 120°/s	± 360°	± 120°/s
エルボー	± 360°	± 240°/s	± 360°	± 150°/s	± 360°	± 150°/s
リスト1	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 210°/s	± 360°	± 210°/s
リスト2	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 210°/s	± 360°	± 210°/s
リスト3	± 360°	± 300°/s	± 360°	± 210°/s	± 360°	± 210°/s

特長

IP等級	IP65	IP65	IP65
クリーンルームクラス ISO 14644-1 粒子濃度による 空気清浄度の分類	-	4 (最大80%の速度及び荷重)	4 (最大80%の速度及び荷重)
騒音	67dB(A)未満	65dB(A)未満	65dB(A)未満
状態表示	ロボットベース部のLEDライト		
ロボットの据付	取付方向問わず		
I/Oポート			
デジタル入力	2		
デジタル出力	2		
アナログ入力	2 または 1 RS-485		
ツールフランジ/I/O電源電圧	12/24V		
ツールフランジ/I/O電源	2A (デュアル端子電源)、1A (シングル端子電源)		

ハードウェア

設置面積	Ø204mm	Ø245mm	Ø245mm
材質	アルミニウム、プラスチック、スチール		
ツールフランジ	EN ISO 9409-1-50-4-M6	EN ISO-9409-1-80-6-M8	EN ISO-9409-1-80-6-M8
コネクタタイプ	M8 8ピン (メス)		
ケーブル長 (付属の標準ケーブル)	6m		
重量 (ケーブルを含む)	40.7kg	64kg	63.5kg
湿度	90%RH以下 (結露なきこと)		

* 実際の動作速度はロボットシステムのリスクアセスメント等に基づいて決定する必要があります。また、短い動作では最大速度に達しない場合があります。

コントロールボックス

CB 5.6

CB 5.5
OEM 5.6

OEM 5.5

特長

対象ロボット	e-Series, UR Series		e-Series, UR Series	
ソフトウェア互換性	PolyScope X	PolyScope 5	PolyScope X	PolyScope 5
IP等級	IP44		IP20	
クリーンルームクラス ISO 14644-1 粒子濃度 による空気清浄度の分類	6		6	
周囲温度範囲	0-50°C		0-50°C	
ツールI/Oポート				
デジタル入力	16		16	
デジタル出力	16		16	
アナログ入力	2		2	
アナログ出力	2		2	
高速パルスデジタル入力	4		4	
I/O電源	24V、2A		24V、2A	
通信プロトコル	Modbus TCP (クライアント/サーバー) Ethernet/IP アダプタ PROFINET デバイス/PROFIsafe ROS/ROS2		Modbus TCP (クライアント/サーバー) Ethernet/IP アダプタ PROFINET デバイス/PROFIsafe ROS/ROS2	
ハードウェア インターフェース	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort 射出成型機用マシンインターフェース (SPI AN-146 & Euromap-67)		Ethernet 1 Gb/s USB 2.0, USB 3.0 Mini DisplayPort 射出成型機用マシンインターフェース (SPI AN-146 & Euromap-67)	

ハードウェア

サイズ (幅 x 高さ x 奥行)	460mm x 449mm x 254mm	451mm x 168mm x 150mm
重量	12kg	ACモデル: 4.7kg DCモデル: 4.3kg
電源出力	1500W	1500W
材質	粉体塗装スチール	アルミニウム
湿度	90%RH以下 (結露なきこと)	90%RH以下 (結露なきこと)

ティーチペンダント

標準

**3ポジション
イネープリング
(3PE) デバイス
搭載**


特長

対象ロボット	e-Series (標準)	e-Series (オプション)、UR Series (標準)
適合規格	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1
湿度	90%RH以下 (結露なきこと)	90%RH以下 (結露なきこと)
ディスプレイ解像度	1280 x 800ピクセル	1280 x 800ピクセル
フリードライブ用ボタン	1個	2個 (左右どちらの手でも操作可能)

特長

材質	プラスチック (PC/ASA)	プラスチック (PC/ASA)
サイズ	300mm x 231mm x 50mm	300mm x 231mm x 50mm
重量 (1mのTPケーブルを含む)	1.6kg	1.8kg
ケーブル長 (ティーチペンダント)	4.5m	4.5m



標準
ロボット
ケーブル



ハイ
フレックス
ロボット
ケーブル

ケーブルオプション

電源ケーブル	材質	色	ケーブル長	ケーブル直径	重量	e-Series	UR Series
700-3xx-xx	PVC	黒	6m	設置する国により 異なります	0,75 kg	●	●

標準ロボットケーブル(コントロールボックスーロボットアーム間)

200145	PVC	黒	1m	12.1mm	0.4kg	○	○
200146	PVC	黒	2m	12.1mm	0.6kg	○	○
165100	PVC	黒	6m	12.1mm	2kg	●	—
165101	PVC	黒	12m	12.1mm (0,84 in)	3.25kg	○	—

ハイフレックスロボットケーブル(コントロールボックスーロボットアーム間)

166100	PVC	青	6m	13.4mm	2.3kg	○	—
166101	PVC	青	12m	13.4mm	4.5kg	○	—
200113	PVC	青	6m	14.6mm	2.3kg	—	●
200114	PVC	青	12m	14.6mm	4.5kg	—	○

● 標準 ○ オプション — 対象外

同梱品の確認 要件に応じたセットアップ構成を選択してください			コントロール ボックス	☐ 標準 ☐ OEM
ロボット	UR- Series ☐ UR15 ☐ UR20 ☐ UR30	e-Series ☐ UR3e ☐ UR7e ☐ UR12e ☐ UR16e	ティーチ ペンダント	☐ 標準 ☐ 3PE
ソフトウェア	☐ PolyScope X ☐ PolyScope 5		ケーブル	☐ 1m ☐ 6m ☐ 12m
コントロール ボックス	☐ CB 5.6 ☐ CB 5.5 ☐ OEM 5.6 ☐ OEM 5.5		UR Care 保守契約 プラン	☐ UR Care Plus ☐ UR Care Premium ☐ UR Care Customized

協働ロボットについて学べる URアカデミー

URアカデミーはあらゆるレベルのロボットユーザーに学習機会を提供しています。インタラクティブなトレーニングを対面でもオンラインでも受けることができます。協働ロボットの設置、プログラム、設定方法を学び、最大限に使いこなしましょう。



無料のeラーニング

学習のスタートはここから。初めてロボットをプログラムする人向けに作られたインタラクティブなオンライントレーニングコースです。



対面トレーニング

世界に100カ所以上あるUR認定トレーニングセンターで、講師による対面トレーニングが受けられます。



オンライントレーニング

協働ロボットの遠隔操作やシミュレータを通じ、ユーザーが自宅やオフィスにしながら学習できるユニークなトレーニングです。



教育機関向けプログラム

大学や高等専門学校などロボットプログラミング講座を開講している教育機関向けのプログラム。自動化ソリューションの設計・実装・メンテナンス方法を学ぶためのURが監修した実習用教材をご提供します。教室にしながら、URロボットを用いてロボット工学について学ぶことができます。



さっそく学習を
始めましょう

URアカデミーの詳細は
こちら

<http://urrobots.com/i50>



導入・運用・保守サポート

導入前から運用中にいたるまでさまざまな場面でお客様をサポートします



サポート内容の詳細はこちら
<http://urrobots.com/ivL>

標準サポート（無償）

標準保証

UR工場出荷後から15か月間は標準保証が適用されます。通常の使用範囲内で発生した障害の復旧に必要な技術サポートおよび修理・部品交換対応が含まれます

myUR

URロボットの使い方の相談やトラブル等のお問い合わせをオンラインで受け付けるポータルサイト。お客様、担当代理店、URで情報共有し、ロボットのシリアル番号ごとにサポート履歴を一元管理することで担当者が変わっても参照可能です

カスタマーサクセスプログラム

専任のカスタマーサクセスマネージャーがURロボットを購入いただいたお客様の導入・運用の伴走支援を行うプログラム。お困りごとに応じて個別にサポートします

サポートサイト

マニュアル、図面、各種技術資料をダウンロードいただけます

フォーラム

使い方や困りごとなどユーザー同士で投稿・回答する情報共有プラットフォームです

ウェビナー

さまざまなトピックスで役に立つ内容を発信しています

無料Eラーニング

いつでもどこでも無料で受講可能です。基礎編、上級編、応用編、リスクアセスメント編をご用意しています

追加サポート（有償）

個別メニュー

トレーニング

対面またはリモートでのトレーニングを提供します。習熟度別に複数のプログラムをご用意しています

パフォーマンスチェック

ログや動画を基に使い方の改善策を提案します（リモートにて実施）

訪問サポート

お客様の現場に訪問してロボットを点検し予防保全を行います。状況によってプログラム変更や部品交換の推奨を提案します

修理対応

部品や消耗品の交換（現地対応またはお預かり）

リファーマッシュ

部品交換やクリーニング等の分解点検（メーカー整備）。動作テストを行い、ロボットを最適な状態へ復旧します

UR Care サービス 保守契約プラン



安心してお使いいただくために、UR Care保守契約をお勧めします。

- ✓ 24時間受付対応、定期点検による予防保全、オンラインまたは訪問サポートによる早期復旧により、ロボットの稼働時間を最大化します
- ✓ 保守費用を年間予算化することで、計画外の突発的なコストを発生させません

UR Care サービス 保守契約プラン一覧

お客様のご要望に応じて最適なサービスをご提供します

内容	UR Care プラス	UR Care プレミアム	UR Care カスタマイズ
優先サポート	✓	✓	お客様のご要望 に応じて内容を カスタマイズした 保守契約プラン をご提供します。 詳しくは問い 合わせください。
緊急訪問サポート	✓	✓	
コネクティビティ	ベーシック	アドバンス	
定期点検	✓	✓	
交換用の部品・消耗品	10%割引	✓	
トレーニング	10%割引	10%割引	
代品ロボット貸出		✓	

優先サポート

ユーザーポータルサイトであるmyURを通じて、24時間いつでも発生したトラブルや問い合わせを受け付けます。UR Careをご契約いただいたお客様の問い合わせを優先的にサポートします。

訪問サポートリードタイム

myUR経由のオンラインサポートを経てもトラブルが解決できない場合、契約内容に記載されたリードタイム以内にお客様の現場へ訪問サポートします。

ベースプランとして、年間2回の予防保全のための定期点検に加えて、ロボット1台につき年間1回の緊急訪問サポートが含まれます。

コネクティビティ(ネットワーク接続)

ベーシック: プログラム、設置設定、ログファイルなど各種ロボットのデータを自動でクラウドサーバーへバックアップします。変更履歴を記録することで、いつでも過去のプログラムに戻すことが可能です。

アドバンス: ベーシックに加えて、リモートサポート、アラートの停止、リモートアップデート、クラウドプログラミング、MES統合、生産性トラッキングなど、停止状態から出来るだけ早く復旧し、稼働時間を最大化するためのツールを提供します。

定期点検

年間2回、保守点検を現地で実施します。ロボットの状態に応じて微調整を行い、トラブルの前兆を早期に発見することで、より安心してご使用いただけます。

交換用の部品・消耗品

UR Careプラスでは10%割引が適用されます。UR Careプレミアムの料金には、無制限の交換用部品・消耗品が含まれます。

トレーニング

全世界のトレーニングセンター、またはリモートで実施するシミュレーターベースで開催するトレーニングの費用に10%割引が適用されます。

代品ロボット貸出

現地での復旧が困難で協働ロボットを取り外して修理対応が必要な場合は、オプションとして代品を一定期間貸出します。

お問い合わせはユニバーサルロボット サービス部門まで

出張サービスや定期点検は、ユニバーサルロボット日本支社の通常営業時間内で実施します。
通常時間外のご要望がございましたらご相談ください。

カスタマーサクセスプログラム

URロボットをご購入いただいたお客様には導入・運用の伴走支援を行う稼働率向上のためのカスタマーサクセスプログラムを無料でご提供します。
本プログラムの利用に際しては無料ユーザーポータル「myUR」へのご登録が必要です。



カスタマーサクセスプログラムに含まれる内容



購入後 / 設置前

導入サポート

- ・ 導入用途、達成したい目標のヒアリング
- ・ myUR登録・操作方法やeラーニング・技術トレーニングのご案内
- ・ 技術的なご質問への回答

設置後 / 運用中

立ち上げ・運用最適化サポート

- ・ 操作方法やプログラミング問い合わせサポート
- ・ ロボット動作やプログラムの簡易診断
- ・ トラブル発生時の対応
- ・ サポート履歴の一元管理
- ・ 状況に応じて技術トレーニングを追加ご案内

プログラムを利用するには

ロボットがお手元に届いたら、まずURのカスタマーサクセス担当者へご連絡ください。
導入サポートミーティングやmyUR使用方法などご案内します。
併行してユーザーポータルmyURへの登録をお済ませください。

※本資料に記載されている内容は今後変更になることがございます。



myURの登録はこちら
<http://urrobots.com/ivN>

ユニバーサルロボットについて

ユニバーサルロボット (UR) は、協働ロボットのパイオニアであり、リーディングカンパニーです。

2008年に世界初の商用協働ロボットを発表して以来、直感的な操作性を備えた独自ソフトウェアPolyScopeの進化や、製品ポートフォリオの拡充を通じて、協働ロボットの可能性を広げてきました。

また、周辺機器を取りそろえたUR+エコシステムをはじめ、販売代理店、認定システムインテグレータ、OEMパートナーなどとのグローバルネットワークを構築。これにより、ユーザーが自動化導入時に直面する複雑さやコストといった課題の解消を支援し、誰もが簡単に自動化を実現できる環境を提供しています。

ユニバーサルロボットは現在、米Teradyne Inc.傘下の企業として、デンマーク・オーデンセに本社を構え、日本を含む世界20カ国に拠点を展開。これまでに世界50カ国以上で累計100,000台を超える協働ロボットを販売しています。



お問い合わせ

ユニバーサルロボット日本支社

〒105-0014 東京都港区芝2-28-8 芝二丁目ビル14F

TEL: 03-3452-1202

E-mail: ur.japan@universal-robots.com

URL: <https://www.universal-robots.com/ja/>

販売代理店 / UR認定SIer 一覧

<http://urrobots.com/iuo>



カンタム・ウシカタ株式会社

〒224-0053 神奈川県横浜市都筑区池辺町4666

KANTUM
USHIKATA

Tel : 045-345-0002 Fax : 045-345-0012

www.kantum.co.jp E-mail : info@kantum.co.jp