



UNIVERSAL ROBOTS

A Teradyne Robotics Company

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

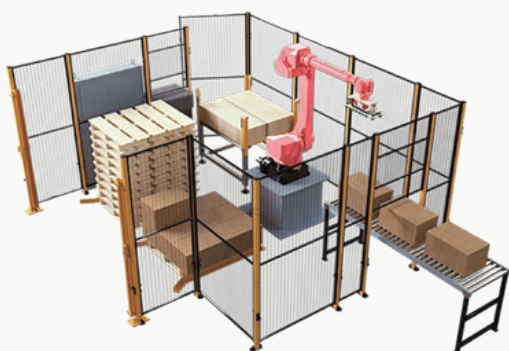


協働ロボットとは

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

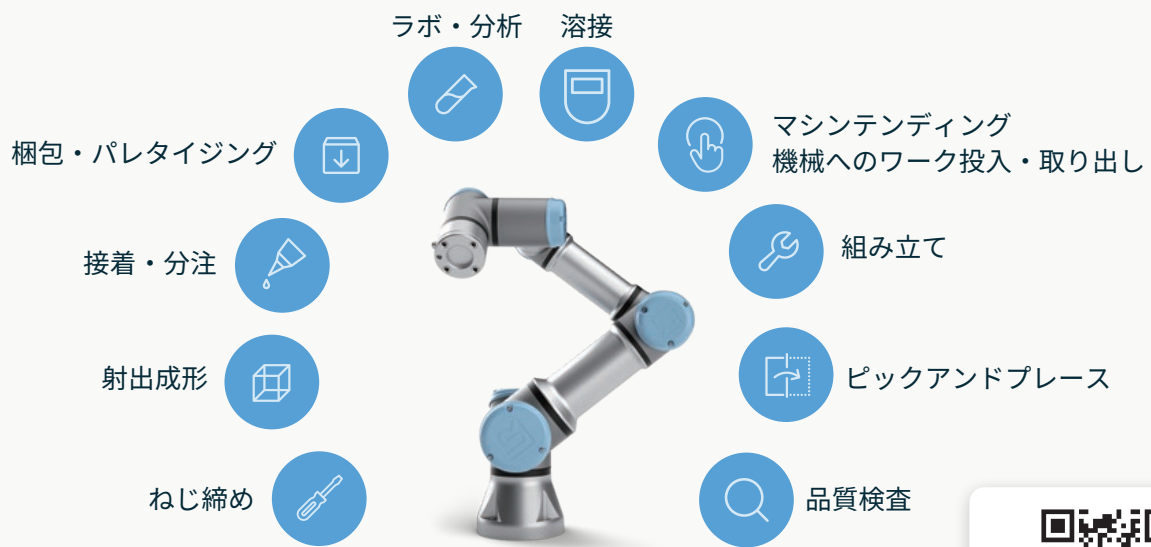
稼働開始後も柔軟に動作や設置場所の変更が可能。設計不要で容易に統合できるサードパーティー製周辺機器も豊富で用途変更も簡単

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

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



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



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



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



搬送、組立

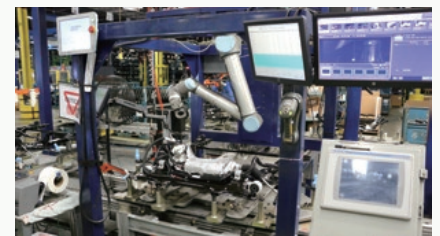


シーメンス社(ドイツ)

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



検査



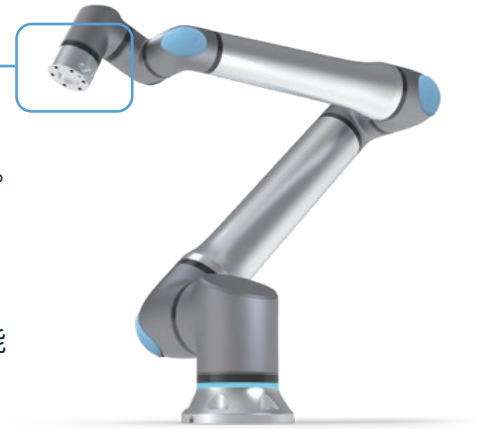
コンプリヘンシヴ・ロジスティクス社(米国)

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

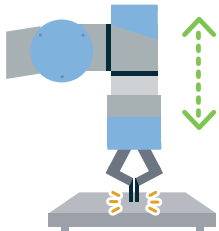


ユニバーサルロボットの特長

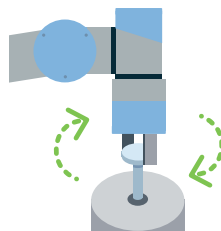
力覚センサを標準搭載 (e-Series以降の全モデル)



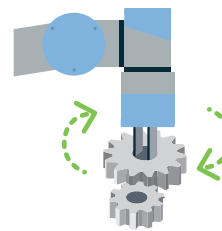
- ・アプリケーション専用の力覚センサをツールフランジ部に標準搭載。ロボットの安全機能を損なわずに力制御が可能
- ・応答性は500Hz (2ミリ秒) と高速・高感度
- ・ティーチペンダントだけですべてのパラメータ設定が可能
- ・PLCによる制御やキャリブレーションは不要、購入してすぐに使用可能



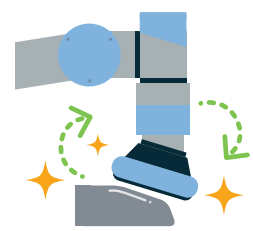
接触による
位置決め



倣い動作



嵌め合い
位相合わせ

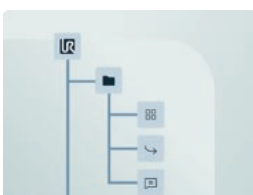


押付け動作
研磨、バリ取り

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

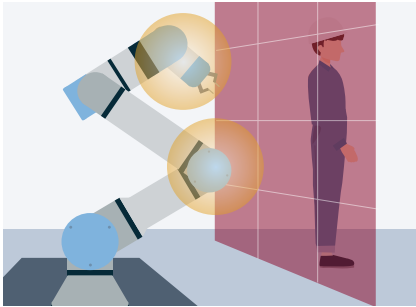


便利なウィザード搭載
ワークの荷重や重心位置、
TCPの推定が可能

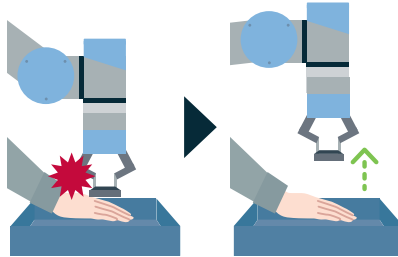
優れた安全性と高い生産性を両立する豊富な安全機能*

(※すべてISO13849-1に基づくPL=d, カテゴリ3認証取得済み)

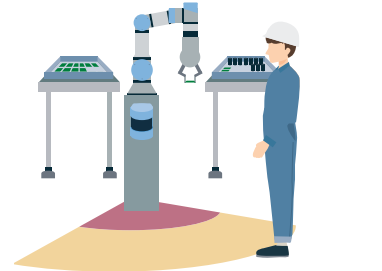
- ・協働ロボットに求められる安全要求事項のひとつである「動力及び力の制限」に適合
- ・地切り、ワークリリース、押し付け時などあらゆる場面ですべての安全機能を常時有効にしたまま、不要な保護停止を回避できるさまざまな独自機能を搭載
- ・URロボットの本体重量は高可搬モデルでもUR20は64kg、UR30は63.5kgと非常に軽量。接触時の衝撃力（過渡的接触力）は「ワーク重量+ロボット重量/2」に比例するため、衝撃力を低く抑えることが可能



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



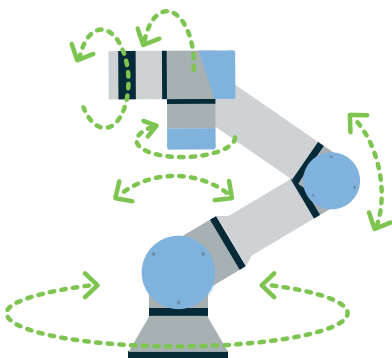
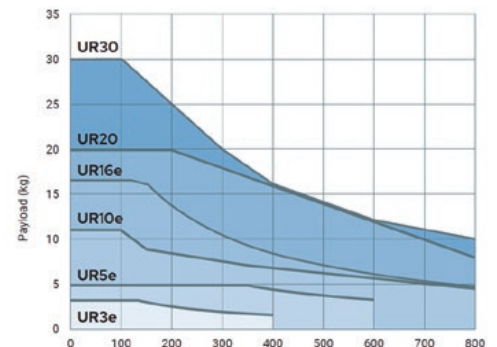
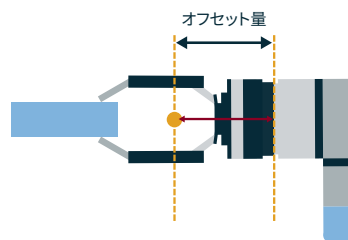
外部と接触した際は、数十ミリ戻って安全に停止する「バックオフ」に対応により、挟まれ（準静的接触）のリスクを回避



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

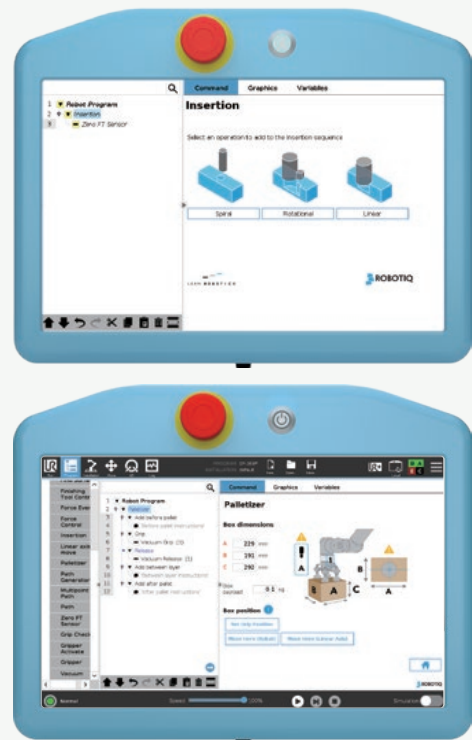
UR+

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

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

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)



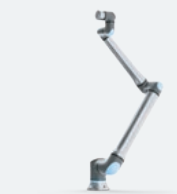
パートナーネットワーク

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

UR Series

ロボットアームの仕様



UR8Long



UR15

可搬重量

8 kg (17.6 lbs)

15 kg (33.1 lbs)

リーチ

1750 mm (68.9 in)

1300 mm (51.18 in)

自由度

プログラミング

電力消費 (平均)

最大値

615 W

550 W

通常動作時の値

350 W

350 W

動作温度範囲

安全機能

適合規格

性能

力覚センサ、ツールフランジ内蔵

力、x-y-z

トルク、x-y-z

力、x-y-z

トルク、x-y-z

範囲

±150.0 N

±10.0 Nm

±150.0 N

±10.0 Nm

分解能

±7.5 N

±0.2 Nm

±7.5 N

±0.2 Nm

精度

±8.3 N

±0.5 Nm

±8.3 N

±0.5 Nm

動作

最大 TCP 速度

5 m/s

5 m/s

位置繰り返し精度、ISO 9283 準拠

±0.08 mm

±0.05 mm

ジョイント動作

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

ショルダー

±360°

±180°/s

±360°

±180°/s

エルボー

±360°

±240°/s

±360°

±240°/s

リスト1

±360°

±300°/s

±360°

±300°/s

リスト2

±360°

±300°/s

±360°

±300°/s

リスト3

±360°

±300°/s

±360°

±300°/s

特徴

IP 等級

騒音

< 67 dB(A)

< 67 dB(A)

アームの据え付け

I/O ポート

デジタル入力

2

2

デジタル出力

2

2

アナログ入力

2

2 または 1 RS-485

ツール I/O 電源電圧

ツール I/O 電源

2 A (デュアルピン)
1 A (シングルピン)

2 A (デュアルピン)
1 A (シングルピン)

ハードウェア

設置面積

Ø204 mm

Ø204 mm

素材

ツールフランジインターフェース

コネクタタイプ

ケーブル長 (ロボットアーム)

重量、ケーブルを含む

44.7 kg (98.5 lbs)

40.7 kg (89.73 lbs)

湿度



UR18

18 kg (39.7 lbs)
950 mm (37.4 in)

6軸ジョイント

PolyScope グラフィカルユーザーインターフェース搭載
12 インチタッチスクリーン

570 W
350 W

周囲温度: 0~50 °C (32~122 °F)

20 項目の設定可能な安全機能

EN ISO 13849-1 (PLd カテゴリー3)
および EN ISO 10218-1



UR20

20 kg (44.1 lbs)
1750 mm (68.9 in)

750 W
500 W



UR30

30 kg (66.1 lbs)
1300 mm (51.18 in)

750 W
300 W

力、x-y-z	トルク、x-y-z	力、x-y-z	トルク、x-y-z	力、x-y-z	トルク、x-y-z
±150.0 N	±10.0 Nm	±200.0 N	±20.0 Nm	±200.0 N	±20.0 Nm
±7.5 N	±0.2 Nm	±5.5 N	±0.2 Nm	±5.5 N	±0.2 Nm
±8.3 N	±0.5 Nm	±10.0 N	±0.1 Nm	±10.0 N	±1.0 Nm

4 m/s		5 m/s		4 m/s	
±0.05 mm		±0.1 mm		±0.1 mm	
動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度	動作範囲	最大速度
±360°	±180°/s	±360°	±120°/s	±360°	±120°/s
±360°	±180°/s	±360°	±120°/s	±360°	±120°/s
±360°	±240°/s	±360°	±150°/s	±360°	±150°/s
±360°	±300°/s	±360°	±210°/s	±360°	±210°/s
±360°	±300°/s	±360°	±210°/s	±360°	±210°/s
±360°	±300°/s	±360°	±210°/s	±360°	±210°/s

IP65		
< 67 dB(A)		
< 65 dB(A)		
< 65 dB(A)		
取付方向問わず		
2	2	2
2	2	2
2 または 1 RS-4852	2 または 1 RS-4852	2
12/24V		
2 A (デュアルピン) 1 A (シングルピン)	2 A (デュアルピン) 1 A (シングルピン)	2 A (デュアルピン) 1 A (シングルピン)
Ø204 mm		
Ø245 mm		
Ø245 mm		
アルミニウム、プラスチック、スチール		
M8 8 ピンメス、EN ISO-9409-1-50-4-M6		
M8 8 ピンメス		
6 m (236 in)		
39,2 kg (86.42 lbs)	64 kg (141.1 lbs)	63.5 kg (139.9 lbs)
≤ 90% RH (結露なきこと)		



e-Series

ロボットアームの仕様

可搬重量	3 kg (6.6 lbs)	7.5 kg (16.5 lbs)	12.5 kg (27.5 lbs)	16 kg (35.3 lbs)
リーチ	500 mm (19.7 in)	850 mm (33.5 in)	1300 mm (51.2 in)	900 mm (35.4 in)
自由度	6軸ジョイント			
プログラミング	PolyScope グラフィカルユーザーインターフェース搭載 12 インチタッチスクリーン			
電力消費 (平均)				
最大値	300 W	570 W	615 W	585 W
通常動作時の値	150 W	200 W	350 W	350 W
動作温度範囲	周囲温度: 0~50 °C (32~122 °F)			
安全機能	20 項目の設定可能な安全機能			
適合規格	EN ISO 13849-1 (PLd カテゴリー 3) および EN ISO 10218-1			

性能

力覚センサ、ツールフランジ内蔵	力、x-y-z	トルク、x-y-z	力、x-y-z	トルク、x-y-z	力、x-y-z	トルク、x-y-z	力、x-y-z	トルク、x-y-z
範囲	±30.0 N	±10.0 Nm	±50.0 N	±10.0 Nm	±100.0 N	±10.0 Nm	±160.0 N	±10.0 Nm
分解能	±2.0 N	±0.1 Nm	±3.5 N	±0.2 Nm	±5.0 N	±0.2 Nm	±5.0 N	±0.2 Nm
精度	±3.5 N	±0.1 Nm	±4.0 N	±0.3 Nm	±5.5 N	±0.5 Nm	±5.5 N	±0.5 Nm

動作

最大 TCP 速度	3 m/s		4 m/s		4 m/s		3 m/s	
位置繰り返し精度、ISO 9283 準拠	±0.03 mm		±0.03 mm		±0.05 mm		±0.05 mm	
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	無制限	±360°/s	±360°	±180°/s	±360°	±180°/s	±360°	±180°/s

特徴

IP 等級	IP54			
騒音	< 60 dB(A)	< 65 dB(A)	< 65 dB(A)	< 65 dB(A)
アームの据え付け	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	2	2	2
ツール I/O 電源電圧	12/24V			
ツール I/O 電源	600 mA	1.5 A (デュアルピン) 1 A (シングルピン)	2 A (デュアルピン) 1 A (シングルピン)	2 A (デュアルピン) 1 A (シングルピン)

ハードウェア

設置面積	Ø128 mm	Ø151 mm	< Ø190 mm	Ø190 mm
素材	アルミニウム、プラスチック、スチール			
ツールフランジインターフェース	M8 8 ピンメス、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 (ロボットアーム)	6 m (236 in)			
重量、ケーブルを含む	11.2 kg (24.7 lbs)	20.6 kg (45.4 lbs)	33.5 kg (73.9 lbs)	33.1 kg (73 lbs)
湿度	≤ 90% RH (結露なきこと)			



コントロールボックスの仕様

特徴

ロボットタイプ	e-Series、UR Series	e-Series、UR Series
ソフトウェアの互換性	PolyScope 5 (CB 5.5)、PolyScope X (CB 5.6)	PolyScope 5 (CB 5.5)、PolyScope X (CB 5.6)
IP 等級	IP44	IP20
クリーンルーム清浄度クラス ISO 14644-1	6	6
動作温度範囲	0～50 °C(32～122 °F)	0～50 °C(32～122 °F)
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
産業用プロトコル	Modbus TCP (クライアント/サーバー) Ethernet/IPアダプター PROFINET デバイス /PROFIsafe ROS/ROS2	Modbus TCP (クライアント/サーバー) Ethernet/IPアダプター 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 射出成形機インターフェース (SPI AN-146 & Euromap-67)	Ethernet 1 Gb/s USB 2.0、USB 3.0 Mini DisplayPort 射出成形機インターフェース (SPI AN-146 & Euromap-67)

ハードウェア

コントロールボックスのサイズ (幅×高さ×奥行)	460 mm × 449 mm × 254 mm (18.2 in × 17.6 in × 10 in)	451 mm × 168 mm × 150 mm (17.6 in × 6.6 in × 5.9 in)
重量	12 kg(26.5 lbs)	AC モデル: 4.7 kg(10.4 lbs) DC モデル: 4.3 kg(9.48 lbs)
電源出力	1500 W	1500 W
素材	粉体塗装スチール	アルミニウム
湿度	≤ 90% RH (結露なきこと)	≤ 90% RH (結露なきこと)

ティーチペンダントの仕様

特徴

ロボットタイプ	e-Series (標準)	e-Series (オプション)、UR Series (標準)
IP 等級	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1	EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1
湿度	≤ 90% RH (結露なきこと)	≤ 90% RH (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	ボタン 1 個	ボタン 2 個、両手での操作に対応



標準

3PE

ハードウェア

素材	プラスチック (PC/ASA)	プラスチック (PC/ASA)
ティーチペンダントのサイズ (幅×高さ×奥行)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11.8 in × 9.1 in × 1.97 in)	300 mm x 231 mm x 50 mm (11.8 in × 9.1 in × 1.97 in)
重量 (1 m のティーチペンダントケーブルを含む)	1.6 kg(3.5 lbs)	1.8 kg(3.961 lbs)
ケーブル長 (ティーチペンダント)	4.5 m(177.17 in)	4.5 m(177.17 in)

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



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をサポートします



サポート内容の詳細はこちら

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

サポート内容	延長保証	UR Care プレミアム	UR Care カスタマイズ
24時間技術サポート	✓	✓	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。詳しくはお問い合わせください。
部品交換・修理	✓	✓	
UR Connect		✓	
修理中の代替機		✓	
トレーニング・コンサルティングサービス		20%割引	

テクニカルサポート

myURチケットに対して24時間365日の優先サポートを提供。迅速な対応とスムーズな解決で、協働ロボットを安定稼働させます。

部品交換・修理

サポートに必要な修理や交換部品が含まれます。

UR Connect

ロボットのデータやプログラムを自動的にクラウドにバックアップし、リビジョン管理で変更履歴や復元も容易に。停止からの迅速な復旧を支援し、生産性を管理できます。リモートサポート、停止通知、遠隔アップデート、クラウドプログラミング、MES連携、生産性トラッキングにも対応。

※UR ConnectはCB3シリーズのロボットには対応していません。

代替機の貸し出し

お使いのロボットが修理対応で使用できない場合でも、期間限定で代替機を貸し出し、生産を継続できます。

コンサルティングサービスとトレーニングコース

世界130か所以上のトレーニングセンター、ライブバーチャルシミュレーター、またはお客様の工場でのオンサイト研修にて、URのトレーニングコースを20%割引でご利用いただけます。

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。



myURの登録はこちら

※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。

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

