

装置の概要

【型式等】

- 装置名称：協働ロボットシステム
- メーカー：ユニバーサルロボット社
- 型式：UR10e

【仕様】

- 可搬重量：10 kg
- リーチ：1,300 mm
- 自由度：6
- 繰り返し精度：±0.05 mm
- 最大速度：±120～180 °/秒
- その他：ROS対応



ロボット導入の事前テストができます！

【装置の特徴】

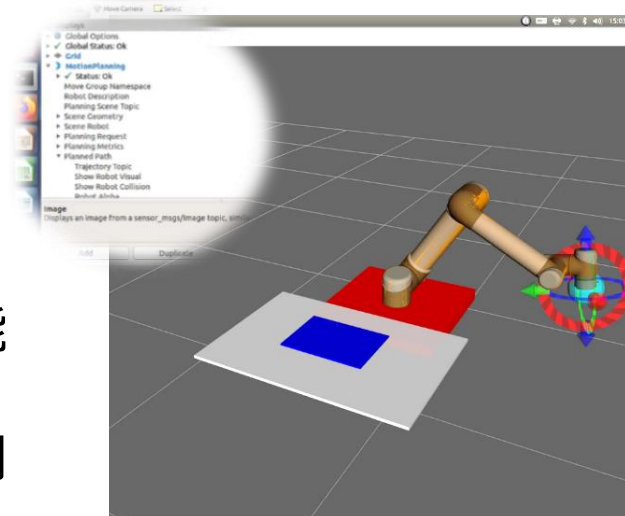
人とのコラボレーション作業が可能な協働ロボットです。協働ロボットの導入効果を事前に検証できます。ロボットプログラムの作成など社内の人材育成にも活用できます。協働ロボットはロボット開発の世界標準となっているミドルウェア「ROS」による制御も可能です。
※ROS：ロボットオペレーションシステムの略



協働ロボットによるバリ取り

【主な用途】

- 作業内容に合わせて動作のカスタマイズが可能
- ロボット導入前の動作検証、有効性確認等で利用可能
- ロボットと画像処理等の協調作業の検証
- ロボットのプログラミング等の社内人材育成にも活用



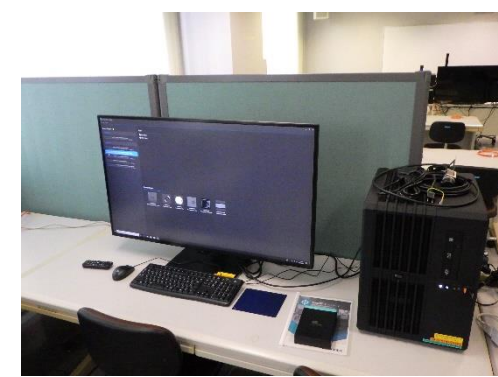
ROSによる動作シミュレーション

料金・問い合わせ先

	区分	単位	料金(円)
設備使用	協働ロボットシステム (UR10e)	1時間ごと	4,150
依頼試験	—	—	—

〒963-0297
郡山市待池台1丁目12番地
TEL：024-954-4963（ロボット・制御科）
FAX：024-959-1761

併せて使うと効果的です！

6軸垂直多関節ロボット
(1,150円/時間)AI・IoT開発支援システム
(4,830円/時間)