


八戸工業研究所所有装置

名称	アーム型協働ロボット	メーカー	ユニバーサル ロボット	型式	UR10e	取得	R3
概要	人と協働できるロボットで、リスクアセスメントが必要だが安全柵なしでも使用可能であることが最大の特長。ネジ締め、梱包・パレタイジング、工作機械へのワークのロードアンロードなど、さまざまな身近な用途に活用可能。						
応用事例	ネジ締め、梱包・パレタイジング、工作機械へのワークのロードアンロードなど						
主な仕様	<ul style="list-style-type: none"> ・可搬質量: 12.5 kg (架台の制限により10kgで運用) ・最大リーチ: 1300 mm ・標準TCP速度: 1 m/s ・位置繰り返し精度: ± 0.05 mm ・汎用I/O 入力 16ch、出力16ch ・カメラビジョンシステム(モノクロカメラ 1600×1200 pixel) を搭載 ・位置指示方法: ティーチングペンダントを使用したプログラムによる位置指示のほか、人がアームを直接動かして位置を指示(ダイレクトティーチング)することも可能。 						
その他	<ul style="list-style-type: none"> ・ロボットハンドは2つ爪電動タイプ(最大開口幅: 85mm)と、3つ爪エアチャックタイプ(最大開口幅: 87 mm)の2種類。 ・操作には産業用ロボット安全特別教育が必要 						
使用料 手数料	機器貸出: 最初の1時間まで 2,700 円 2時間目以降 1,150 円/時間						

機械使用予約・お問い合わせ 八戸工業研究所 機械システム部

TEL: 0178-21-2100, FAX: 0178-21-2101 e-mail: kou_hachinohe@aomori-itc.or.jp

○本装置は新型コロナウイルス感染症対応地方創生臨時交付金により導入しました。