

産業用協働ロボットeシリーズ仕様 **UR3e** **UR5e** **UR10e**

ロボット本体仕様	UR3e	UR5e	UR10e
消費電力※1	約100W	約200W	約350W
協調作業	ISO 10218による17の調整可能な先進安全機能(エルボーの動作モニタリング、遠隔制御を含む)		
認定証	EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, EN ISO 10218-1		
F/T センサー - 力成分Fx, Fy,Fz 3方向			
測定範囲	30 N	50 N	100 N
測定分解能	1.0 N	2.5 N	2.0 N
測定精度	3.5 N	4.0 N	5.5 N
F/T センサー - モーメント成分Tx, Ty, Tz 3			
測定範囲	10 Nm	10 Nm	10 Nm
測定分解能	0.02 Nm	0.04 Nm	0.02 Nm
測定精度	0.10 Nm	0.30 Nm	0.60 Nm
周囲温度	0～50 ℃		
湿度	90 %RH(結露なきこと)		

※1一般的なプログラム稼動状態			
可搬重量	3 kg	5 kg	10 kg
リーチ	500 mm	850 mm	1300 mm
構造	垂直多関節形(6自由度)		
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(12インチ)タッチスクリーン		

位置繰返し精度※2	±0.03mm		±0.05mm
動作範囲(動作軸下図参照)	無限回転(F軸) / ±360°(A～E軸)	全軸 ±360°	全軸 ±360°
最大速度(動作軸下図参照)	180°(A～C軸) / 360°(D～F軸)/秒	180°(全軸) /秒	120°(A, B軸) / 180°(C～F軸) /秒
標準TCP速度	TCP速度 1m/秒		

※2荷重負荷状態で測定、ISO 9283に準拠			
IP等級	IP54	IP54	IP54
ISO クリーンルーム等級	6	6	6
騒音	60dB(A)以下	65dB(A)以下	65dB(A)以下
ロボットの設置	取付方向問わず		
ツール出力	デジタル入力 2 デジタル出力 2 アナログ入力 2 アナログ出力 0 UARTインターフェース(9.6k-5Mbps)		
ツールフランジ入出力電源	12/24V 600mA(連続稼働時), 2A(起動時)		

フットプリント	Ø128 mm	Ø149 mm	Ø190 mm
材質	アルミニウム、鉄、プラスチック		
ツールコネクタータイプ	M8 M8 8-pin		
ケーブル長ロボットアーム	6m		
重量(ケーブル含む)	11.2 kg	20.6 kg	33.5 kg

長時間の連続稼動条件においては稼動可能な周囲温度が低下します。

コントロールボックス仕様

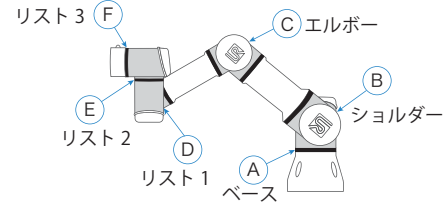
IP等級	IP44
ISO クリーンルーム等級	6
周囲温度	0～50 ℃
入出力ポート	デジタル入力 16 デジタル出力 16 アナログ入力 2 アナログ出力 2 500Hz通信周期、独立した4チャンネル高速パルス入力
入出力電源	24V 2A
通信	同期周期: 500Hz ModbusTCP: 500Hz 通信周期 ProfiNet, EthernetIP: 通信周期 USBポート: 1 USB 2.0, 1 USB 3.0
電源	100-240VAC, 47-440Hz
湿度	90%RH(結露なきこと)

サイズ(WxHxD)	475mm x 423mm x 268mm
重量	最大13.6 kg

ティーチングペンダント仕様

IP等級	IP54
湿度	90%RH(結露なきこと)
材質	プラスチック
重量(TPケーブル1mを含む)	1.6 kg
ケーブル長	4.5 m

動作軸呼称



日本正規代理店

仕様は予告なく変更することがあります。ご容赦ください。



〒224-0053 神奈川県横浜市都筑区池辺町4666
info@kantum.co.jp www.kantum.co.jp

TEL.045-345-0002
FAX.045-345-0012

UVK09/500/18PN



UNIVERSAL ROBOTS

世界中で選ばれる協調ロボット
eシリーズ

e-series
FROM
UNIVERSAL
ROBOTS



UR3e UR5e UR10e

EN ISO 13849-1, Cat.3, PL d, and EN ISO 10218-1



株式会社

- ・プログラミングがもっと容易に
- ・セットアップが更に迅速に
- ・（再）配置がより柔軟に
- ・より安全に

UR10e

動作半径：1300 mm
可搬重量：10 kg
据付面積：190mm
重量：28.9 kg

セットアップが更に迅速に

内蔵フォーストルクセンサー
F/T sensor を内蔵
フォーストルクセンサー不要

荷重・重心の
推定機能

システム全体のアップデート

コントローラ
ハードウェアの一体化性

高速入力端子の追加

ツールからのシリアル通信

シリアル通信 (UART RS485) +
2A peak 電流値

短時間で交換可能な
ジョイント

ベースデザインの統一

UR5e

動作半径：850 mm
可搬重量：5 kg
据付面積：149 mm
重量：18.4 kg

プログラミングが もっと容易に

新しいティーチペンダント

静電容量式タッチ、高解像度で幅広い画面
1200 × 800, 軽量

POLYSCOPE (インターフェース) の新デザイン

より簡単なナビゲーション、
少ないクリック数でプログラミング

平面フィーチャーの新ティーチング方法

保護停止予防機能

停止するまでの時間と距離を設定可能に

より安全に

カテゴリ 3 安全規格

EN ISO 13849-1 :2015, Cat.3, PLd

リスト部の安全構造

リスト箇所の幅を広げ、挟まりリスクに対応

リモート／ローカル制御

停止までの時間／距離を設定

ツールの安全

URの先端部の監視が可能です。

エルボーの安全監視

エルボーの力、速度、領域制限を監視して保護停止を実行

（再）配置がより柔軟に

● 500Hz のシステムバス

- ・応答性の向上
- ・フォー ス制御の改善
- ・外部通信の高速化

● 繰り返し精度の向上

UR3e : ± 0.03 mm

UR5e : ± 0.03 mm

UR10e : ± 0.05 mm

UR3e

動作半径：500 mm
可搬重量：3 kg
据付面積：128 mm
重量：11 kg

