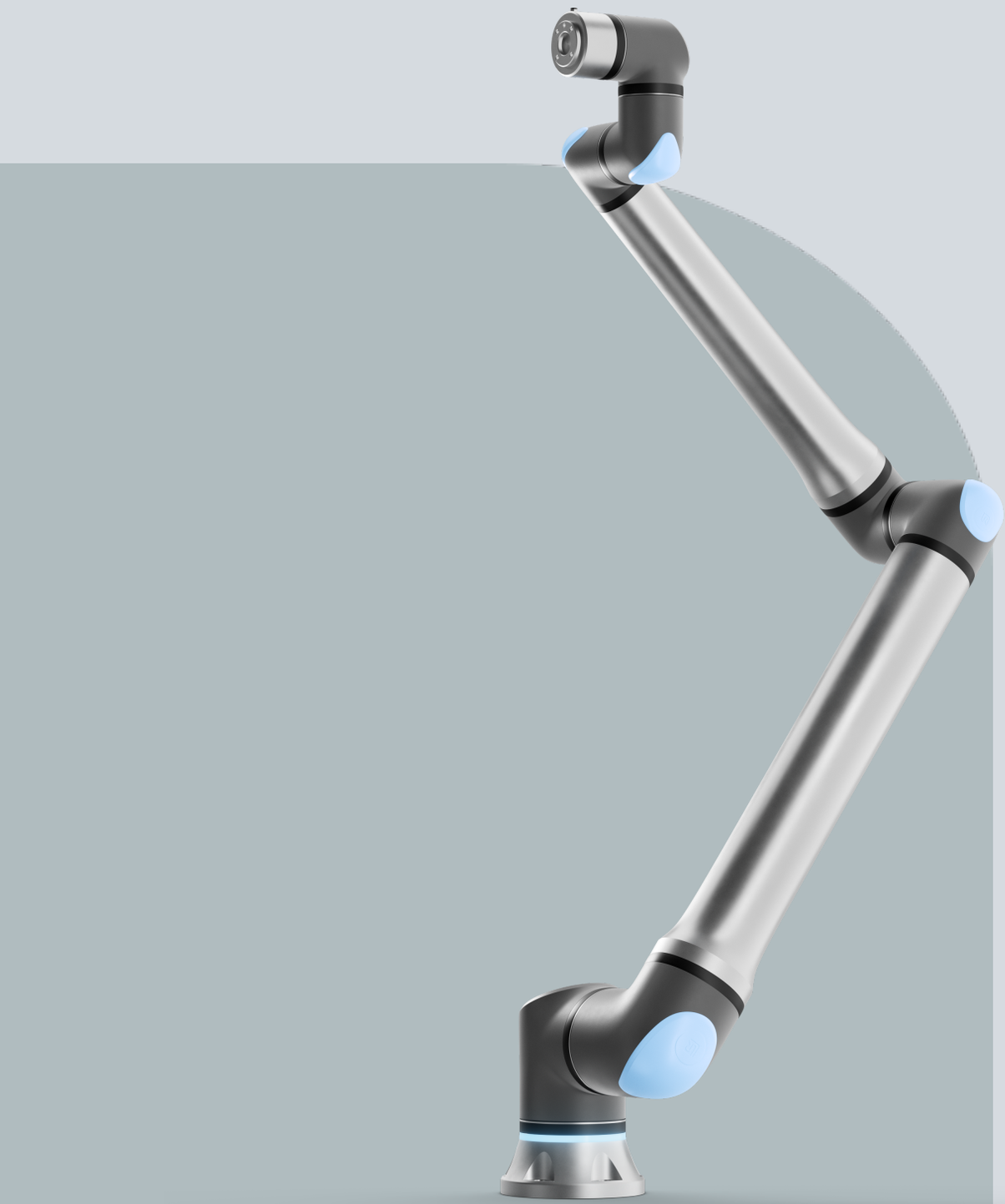
UNIVERSAL ROBOTS

ユーザーマニュアル

UR8 Long PolyScope X



元の取扱説明書の翻訳 (ja)

PolyScope X

Copyright © 2009-2026. Universal Robots A/S。All rights reserved.

ここに記載された情報は、Universal Robots A/Sの資産であり、Universal Robots A/Sの書面による事前の承認なしに全部または一部を複製することはできません。本書は予告なしに変更されることがあり、Universal Robots A/Sによる責務と解釈されるべきものではありません。本文書は定期的に見直しと改訂を行います。

Universal Robots A/S は本文書内におけるいかなる誤記あるいは記載漏れに対しても責任を負いません。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。

Universal Robotsのロゴは、Universal Robots A/Sの登録商標です。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

1. はじめに

前書き

この度は、ユニバーサルロボット社の新しいロボットをお買い上げいただき、誠にありがとうございます。本製品は、ロボットアーム(マニピュレーター) 、コントロールボックス、ティーチペンダントで構成されています。

もともと人間の腕の可動範囲を模倣するように設計されたロボットアームは、6 つのジョイントで連結されたアルミニウムチューブで構成されており、自動化の導入において高い柔軟性を実現します。Universal Robots の特許取得済みプログラミングインターフェイスである PolyScope を使用すると、自動化アプリケーションを作成、読み込み、実行できます。

本マニュアルについて

本マニュアルには、安全情報、安全な使用のためのガイドライン、ロボットアーム、コントロールボックス、ティーチペンダントの取り付け手順が記載されています。ロボットの設置設定とプログラミングを開始する方法についての説明も記載されています。

使用目的を読み、それに従ってください。リスクアセスメントを実施します。本ユーザーマニュアルに記載されている電気的および機械的仕様に従って設置および使用します。

リスクアセスメントを行うには、ロボットアプリケーションの危険性、リスク、およびリスク軽減対策を理解する必要があります。ロボットの統合には、基本的なレベルの機械的および電気的知識が必要になる場合があります。

コンテンツの免責事項

Universal Robots A/S は、製品の信頼性と性能を引き続き改善しており、そのため、事前の警告なしに製品および製品文書をアップグレードする権利を留保します。Universal Robots A/S は本ユーザーマニュアルの内容を正確で適切なものにするために細心の注意を払っていますが、情報の誤りや欠落に対しては一切責任を負いません。

本マニュアルには保証情報は含まれていません。

オンラインマニュアル

マニュアル、ガイド、ハンドブックはオンラインで読むことができます。https://www.universal-robots.com/manualsに多数のドキュメントを集めました。

- ソフトウェアの説明と手順が記載された PolyScope ソフトウェアハンドブック
- トラブルシューティング、メンテナンス、修理に関する説明を含むサービスハンドブック
- 詳細なプログラミングのためのスクリプトを記載したスクリプト指導書

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

UR+

オンラインショールーム UR+ www.universal-robots.com/plus では、UR ロボットアプリケーションをカスタマイズするための最先端の製品を提供しています。ツールやアクセサリー、ソフトウェアに至るまで、一ヶ所に必要なものがすべて揃っています。

UR+ 製品は UR ロボットに接続して連携し、簡単なセットアップと全体的にスムーズなユーザーエクスペリエンスを実現します。すべての UR+ 製品は UR によってテストされています。

また、ソフトウェアプラットフォーム(plus.universal-robots.com) を利用して UR+ パートナープログラムにアクセスし、UR ロボット用にさらに使いやすい製品を設計することができます。

アカデミー

UR アカデミーサイト academy.universal-robots.com では、さまざまなトレーニングの機会を提供しています。

---

myUR

myUR ポータルでは、持っているロボットを全て登録したり、サービスケースを追跡したり、一般サポートを受けたりできます。

ポータルにアクセスするには、myur.universal-robots.com にサインインしてください。

myUR ポータルでは、ケースは、ご希望の販売代理店で処理されるか、または Universal Robots のカスタマーサービスチームに転送されます。
ロボットモニタリングに登録したり、社内の追加のユーザーアカウントを管理したりすることもできます。

開発者向けスイート

UR 開発者スイート universal-robots.com/products/ur-developer-suite には、URCaps の開発、エンドエフェクターの適応、ハードウェアの統合など、ソリューション全体を構築のに必要なツールが全て揃っています。

サポート

サポートサイト www.universal-robots.com/support には、本書の他の言語バージョンが載っています

UR フォーラム

「URフォーラム」forum.universal-robots.com では、あらゆるスキルレベルのロボット愛好家がURや他のユーザーとつながり、質問をしたり情報を交換したりすることができます。URフォーラムはUR+によって設立され、管理者はURの従業員ですが、コンテンツの大部分は、URフォーラムのユーザーの皆様によって作成されています。

データ通知

規則(EU) 2854/2023(「データ法」) に従い、本製品のデータ通知および容易に入手可能なデータの取得方法に関する案内情報は、次のリンクから確認できます: https://www.universal-robots.com/legal/data-notice/

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

住所 ユニバーサルロボット A/S
Energivej 51
DK-5260 Odense Denmark
電話番号 : +45 89 93 89 89
各地域のオフィスについては、公式 Universal Robots ウェブサイトをご覧ください。

Copyright © 2009-2026. Universal Robots A/S。All rights reserved.

目次

1. はじめに **6**

2. 責任と使用目的 **15**

2.1. 責任制限 15

2.2. 使用目的 15

3. あなたのロボット **17**

3.1. 技術仕様UR8 Long 17

3.2. 同梱品一覧 18

3.2.1. ロボットアーム 19

3.2.2. コントロールボックス 22

3.2.3. 3ポジションイネーブルデバイス付きティーチペンダント 23

3.2.4. ロボットケーブル 28

4. 安全 **30**

4.1. 全般 30

4.2. 警告表示の種類 31

4.3. 一般的な警告と注意 32

4.4. 統合と責任 34

5. 持ち上げと取り扱い **35**

5.1. ロボットアーム 40

5.1.1. ラウンドスリングの使用 40

5.2. ティーチペンダント付きのコントロールボックス 41

6. 組み立てと据え付け **43**

6.1. ロボットアームの固定 44

6.2. スタンドの寸法 46

6.3. 据え付け手順 48

6.3.1. コントロールボックスの取り付け 49

6.3.2. コントロールボックスに必要な隙間 50

6.4. 作業空間と動作空間 51

6.4.1. 特異点防止 52

6.4.2. 固定式および可動式の設置 53

6.5. ロボットの接続：ベースフランジケーブル 54

6.6. ロボットの接続：ロボットケーブル 55

6.7. 電源接続 56

7. 初回起動 **58**

7.1. ロボットの電源を入れる 58

7.2. シリアル番号の入力 59

7.3. 設置の確認 59

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

7.4. ロボットアームの起動 63
7.5. フリードライブを使用したマウントおよび荷重のテスト 64
7.6. ロボットの電源を切る 65
7.7. PolyScope X の概要 65
7.8. [アプリケーション] タブ 69
7.9. 3PEティーチペンダントを使用してロボットを動かす 70
8. インストール 72
8.1. 電気的な警告と注意 72
8.2. コントロールボックス接続ポート 74
8.3. イーサーネット 75
8.4. 3PE ティーチペンダントの設置設定 76
8.4.1. ハードウェアの設置 76
8.4.2. ソフトウェアのインストール 78
8.5. コントローラー I/O 79
8.5.1. デジタル入力・出力 81
8.5.2. 有線 I/O タブの使用 82
8.5.3. ドライブ電源インジケーター 84
8.6. 安全 I/O 87
8.6.1. 安全 I/O 信号 91
8.6.2. I/O 設定 97
8.6.3. モード選択に I/O を使用する 100
8.6.4. 3 ポジションイネーブルデバイス 102
8.7. 汎用デジタル I/O 103
8.7.1. リモートオン/オフ制御 104
8.8. 汎用アナログ I/O 105
8.9. 安全性の概要におけるリモートモード 106
9. エンドエフェクターの統合 109
9.1. 最大有効荷重 109
9.2. ツールの固定方法 112
9.3. ツール I/O 114
9.3.1. ツール I/O 取り付け仕様 116
9.3.2. ツール電源 117
9.3.3. ツールのデジタル入力 117
9.3.4. ツールのデジタル出力 119
9.3.5. ツールのアナログ入力 120
9.4. 荷重の設定 121
9.4.1. 有効荷重の安全な設定 123
10. 安全設定 124
10.1. 安全関連機能およびインターフェース 124

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.1.1. 構成可能な安全機能 125
10.2. ロボットの設定 126
10.2.1. パスワード 126
10.2.2. セキュアシェル(SSH) アクセス 129
10.2.3. 権限 130
10.2.4. サービス 131
10.3. 安全設定のロック解除 131
10.4. 安全メニュー設定 132
10.4.1. ロボット限界 132
10.4.2. ジョイント限界 136
10.4.3. ツール位置の制限 137
10.4.4. 安全面 139
10.4.5. I/O 平面 142
10.4.6. ハードウェア 146
10.4.7. 3ポジション 147
10.4.8. PROFIsafe 148
10.4.9. 安全な家 153
10.4.10. ツールの方向 160
11. 最初のプログラム 164
12. サイバーセキュリティ脅威評価 170
12.1. 一般的なサイバーセキュリティ 170
12.2. サイバーセキュリティ要件 171
12.3. サイバーセキュリティ強化ガイドライン 173
13. 通信ネットワーク 174
13.1. MODBUS 175
13.2. イーサネット/IP 177
13.3. Profinet 180
13.4. UR Connect 185
14. リスクアセスメント 189
14.1. 挟まれる危険性 192
14.2. 停止時間と停止距離 193
14.3. 停止カテゴリー 202
15. 緊急事態 203
15.1. 非常停止 203
15.2. 駆動力のない運動 204
15.3. クランプ接続：分解 205
15.4. 動作モード 208
16. 試運転 211
17. 輸送 212

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

17.1. 梱包なしの輸送 213
17.2. ティーチペンダントの保管 214
17.3. 長期保管 214
18. メンテナンスと修理 215
18.1. 停止性能のテスト 216
18.2. ロボットアームの清掃と点検 216
18.3. ティーチペンダントとコントロールボックスの清掃 220
18.4. ソフトウェアのインストール 221
19. 処分と環境への配慮 222
20. 宣言書および証明書 224
20.1. 組み込み宣言書(原本) 225
20.2. 宣言と証明書 227
20.3. 認証:UR8 Long 228
20.4. 証明書:UR8 Long 230
21. 安全機能表 234

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

2. 責任と使用目的

2.1. 責任制限

説明

本書に記載された情報は、産業ロボットにおける安全性に関する全ての指示および使用情報が遵守されていても、産業用ロボットが怪我や破損を引き起こさないというURによる保証と解釈してはなりません。

2.2. 使用目的

説明



通知

Universal Robotsは、ロボットの承認されていない使用またはロボットが意図されていない使用に対して一切の責任を負いません。また、ユニバーサルロボットは、意図されていない使用に対してサポートを提供しません。



マニュアルを参照

意図された用途に従ってロボットを使用しなかった場合は、危険な状況につながる恐れがあります。

- 使用目的の推奨事項とユーザーマニュアルに記載されている仕様を読み、従ってください。

Universal Robotsロボットは産業用ロボットで、ツール/エンドエフェクターや付属品の取扱いや、コンポーネントや製品の処理や転送に使用します。

URロボットはすべて安全機能を備えています。これは、ロボットを有人で操作する場合に、協働運用ができるように意図的に設計されています。安全機能設定は、ロボットアプリケーションのリスクアセスメントによって決定された適切な値に設定する必要があります。

ロボットとコントロールボックスは、通常は非導電性の汚染のみが発生する屋内での使用を目的としています。汚染度2の環境。

協働アプリケーションは危険性のない用途のみを意図しています。つまり、その特定の用途におけるリスクアセスメントにより、ツール/エンドエフェクター、ワーク、障害物や他の機械などを含む全体として、リスクが低いとされる用途です。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

警告

UR ロボットまたは UR 製品を本来の用途以外で使用すると、負傷、死亡、および/または物的損害が発生する恐れがあります。UR ロボットまたは製品は、以下の意図しない用途やアプリケーションには使用しないでください。

- 以下の目的を含む、人間の疾病、傷害または障害に関連する用途などの医療用途：
  - リハビリテーション
  - 評価
  - 補償または緩和
  - 診断
  - 治療
  - 手術
  - 健康管理
  - 身体障害者のための義肢およびその他の補助具
  - 患者に近い場所での使用
- 人の取り扱い、持ち上げ、輸送
- 食品、飲料、医薬品、化粧品との近接または直接接触など、特定の衛生基準や衛生管理基準への準拠を必要とする用途での使用。
  - UR ジョイントグリースが漏れ、空気中に蒸気として放出されることもあります。
  - UR ジョイントグリースは「食品グレード」ではありません。
  - UR ロボットは、食品、National Sanitization Foundation (NSF)、Food and Drug Administration (FDA)、または衛生設計基準を満たしていません。

  ISO 14159 や EN 1672 -2 などの衛生基準では、衛生リスクアセスメントを実施する必要があります。
- UR ロボットまたは UR 製品の本来の用途、仕様、および認証から逸脱した使用または適用。
- 誤用は、死亡、負傷、器物損害につながる可能性があるため禁止されています。

UNIVERSAL ROBOTS は、いかなる使用に対する明示的および暗示的保証も明示的に否定します。

警告

ロボットアプリケーションに関連する範囲、荷重、および動作トルクと速度の追加のリスクを考慮しないと、負傷または死亡につながる恐れがあります。

- アプリケーションのリスクアセスメントには、アプリケーションの範囲、運動、荷重、およびロボット、エンドエフェクター、ワークピースの速度に関連するリスクを含める必要があります。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

3. あなたのロボット

説明 このセクションでは、設置、操作、およびユーザーとのインタラクションに必要なハードウェア、接続用アクセサリー、インターフェースなど、ロボットシステムの構成要素の概要を説明します。

3.1. 技術仕様 UR8 Long

一般仕様

最大ペイロード	8 kg (17.6 lb) 10 kg(22 lb) (マニュアルに記載の境界条件下) 。
リーチ	1750 mm / 68.9 in
自由度	6軸 (ジョイント)
プログラミング	12 インチタッチ画面での PolyScope 5 GUI または 12 インチタッチ画面での PolyScope X GUI
電力消費 (平均)	615 W 代表的な動作条件で約 350 W
周囲温度	0 ~ 50 °C、35 °C 以上ではパフォーマンスが低下します。
安全機能	23 の設定可能な安全機能. 以下に準拠した PLd カテゴリ 3: EN ISO 13849-1。

性能

フォーストルクセンサーの精度	10 N

動作

速度	全てのリストジョイント : 最大 300 °/s エルボージョイント : 最大 240 °/s ベースとショルダージョイント : 最大 180 °/s TCP最高速度 : 約 5 m/s / 約 196.9 in/s.
ポーズ再現性	± 0.08 mm / ± 0.0031 in(ISO 9283 準拠)
ジョイント範囲	全ジョイントで ± 360 °

フィーチャー

IP分類	ロボットアーム: IP65、コントロールボックス: IP44、ティーチペンダント : IP54
汚染度	2
湿度	90%、結露なきこと
ノイズ	ロボットアーム: 65 dB(A) 未満、コントロールボックス: 50 dB (A) 未満
ツール 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
ツール I/O 電源と電圧	2 A(デュアルピン) 1 A(シングルピン) & 12 V/24 V

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ハードウェア	フットプリント	Ø245 mm / 9.65 in
	素材	アルミニウム、PC/ASA プラスチック、スチール
	ロボットアームの重量	44.7 kg / 98.5 lb

コントロールボックス	コントロールボックス電源	100-240 VAC, 47-440 Hz
	コントロールボックスのサイズ(W × H × D)	460 mm x 449 mm x 254 mm / 18.2 in x 17.6 in x 10 in
	コントロールボックスの重量	12 kg / 26.5 lb
	コントロールボックス I/O ポート	16デジタル入力、16デジタル出力、2アナログ入力、2アナログ出力
	システムアップデート頻度	500 Hz
	短絡電流定格(SCCR)	200 A
	コントロールボックス I/O 電源	24 V/2 A
	コミュニケーション	MODBUS TCP と EthernetNet/IP アダプター、PROFINET、USB 2.0、USB 3.0

ティーチペンダント	ティーチペンダントのサイズ(W × H × D)	300 mm x 231 mm x 50 mm
	ティーチペンダント重量	1.8 kg / 3.968 lb
	ティーチペンダントケーブル: ティーチペンダントからコントロールボックスへ	4.5 m / 177 in

ロボットケーブル	ロボットケーブル: ロボットアームからコントロールボックスへ	高屈曲性(PUR) 3 m/118 in x 12.1 mm 高屈曲性(PUR) 6 m/236 in x 12.1 mm 高屈曲性(PUR) 12 m/472.4 in x 12.1 mm

3.2. 同梱品一覧

説明 このセクションでは、製品パッケージの内容について説明します。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

箱の中身

- ロボットアーム .
- コントロールボックス CB5.
- ティーチペンダントまたは 3PE ティーチペンダント 。
- コントロールボックス用取り付けブラケット 。
- ティーチペンダントの据え付けブラケット 。
- コントロールボックスを開けるための鍵 。
- ロボットアームとコントロールボックスを接続するためのケーブル(ロボットのサイズに応じて複数のオプションが利用可能) 。
- お住まいの地域に対応するメインケーブルまたは電源ケーブル。
- ラウンドスリングまたはリフティングスリング(ロボットのサイズによって異なります) 。
- ツールケーブルアダプター(ロボットのバージョンによって異なります) 。
- このドキュメント 。

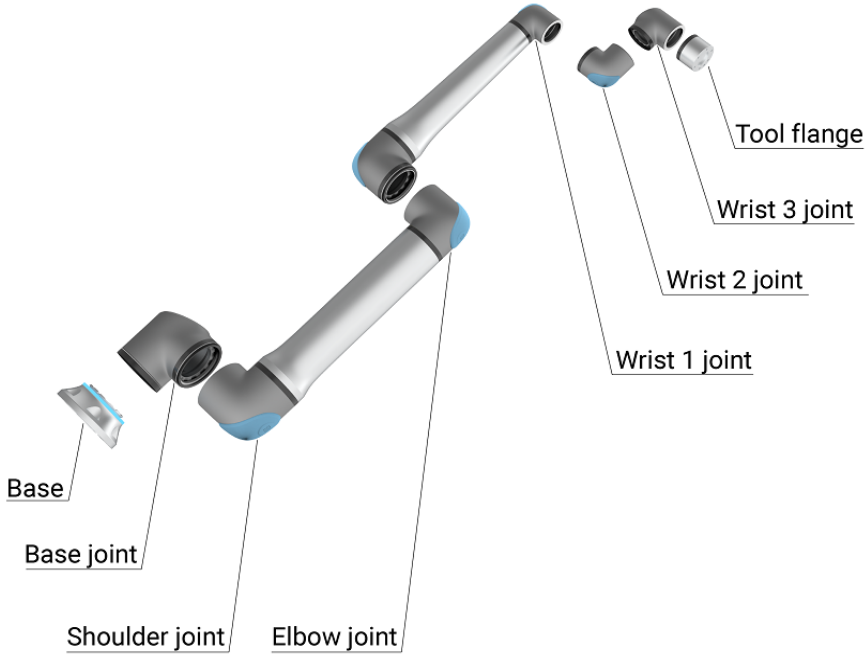
3.2.1. ロボットアーム

ロボットアームについて

ジョイント 、ベース、ツールフランジは、ロボットアームの主要な構成部品です。コントローラーが各ジョイントの動きを連携させ、ロボットアームを動かします。

ロボットアームの先端にあるツールフランジにエンドエフェクター(ツール) を取り付けることで、ロボットがワークピースを操作できるようになります。一部のツールには、部品の操作以外に、品質管理(QC) 検査、接着剤の塗布、溶接といった用途があります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.



ロボットアームの主要な構成部品。

- **ベース**: ロボットアームが取り付けられる場所。
- **ショルダー**と**エルボー**: 大きな動きをします。
- **リスト 1**および**リスト 2**: より細かい動作をします。
- **リスト 3**: ツールをツールフランジに取り付ける場所。

ロボットは部分的に完成した機械であるため、「組み込み宣言書」が提供されます。各ロボットアプリケーションには、リスクアセスメントが必要です。

ライトリング

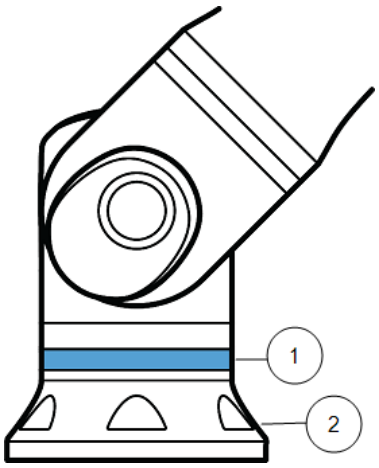
説明 ロボットアームのベースにあるライトリングは、下の表に示すようにステータスを示します。

通知
ライトリングの設定は、ユーザーが変更または無効にすることができます。詳細については、Script Directoryを参照してください。

通知
周囲温度が上限に達した場合、ライトリングのカラースペクトルが変動することがあります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロボットのベース



1	ライトリング
2	ベース

カラーコード

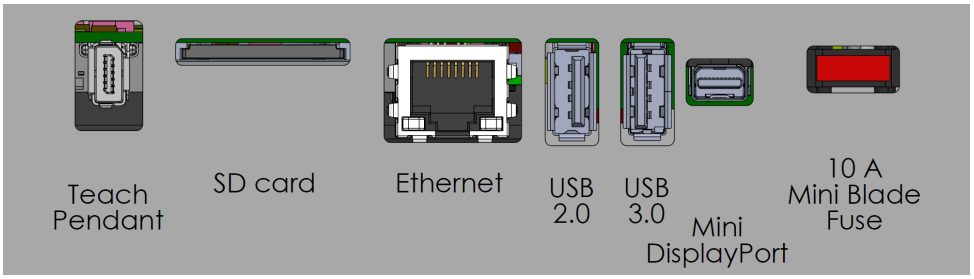
色	入力モード	
	点灯	ゆっくりとした点滅(0.5Hz)
赤	ロボットが動いていないか、停止中。 1. 非常停止	
黄色	ロボットが動いていないか、停止中。 1. ロボット停止(以前は「保護停止」と呼ばれていました) 2. 回復 3. セーフガード停止(全タイプ)	
緑色	自動モード 1. 実行中	自動モード 1. 減らされたパラメータで実行
青	手動モード 自動ではない、移動されていない 1. 起動プロセス	ロボットは手で動かすことができます 1. バックドライブ 2. フリードライブ
オフ	ロボットアームに使用可能な電力がありません 1. 障害 2. 違反 3. 画面を読み込んでいます 4. システム電源オフ	

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

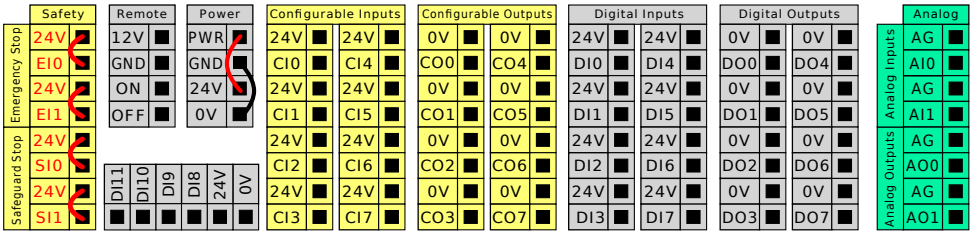
3.2.2. コントロールボックス

コントロールボックスについて

コントロールボックスには、ロボットアームのプログラムや設置で使用される接続ポート、およびコントローラーの入出力(I/O)が格納されています。接続ポートは外部接続に使用されます。I/Oは、通信と設定に使用される電気的インターフェースのグループです。



外部接続ポート。



入出力(I/O)グループ。

コントロールボックスの接続ポートおよびコントローラのI/Oに関する詳細については、「設置」を参照してください。

SDカードの取り扱い

SDカードスロットには、プッシュ・トゥ・ラッチ機構-が-備わっています。

注意

SDカードを取り外す際は、必ずコントロールボックスの電源を切ってください。これを行わないと、データが破損する原因となります。

通知

SDカードを再度挿入する前に、必ず完全に取り外してください。一部を取り外すと、ラッチが噛み合わなくなります。

SDカードを挿入してください

SDカードの挿入方法は以下の通りです:

1. SDカードを挿入する前に、コントロールボックスに表示されている向きに合わせてカードを正しく配置してください。
2. SDカードを、カチッという音がするまでスロットにそっと差し込んでください。
3. カードはロックされ、しっかりと固定されました。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SDカードを取り外す

SDカードの取り外し方法は以下の通りです。

> **注意**
> SDカードを抜き取る際は、まずカードを内側に押し込んでラッチを解除してから行ってください。プッシュ機構を使用せずにカードを取り外すと、スロット機構の摩耗が早まるおそれがあります。

1. SDカードを、カチッという音がするまで押し込んでください。
2. カードを離すと、カードが部分的に排出されます。
3. SDカードを完全に引き抜いてください。

3.2.3. 3ポジションイネーブルデバイス付きティーチペンダント

説明

ロボットの世代に応じて、ティーチペンダントに3PEデバイスが組み込まれている場合があります。これは、3ポジションイネーブルティーチペンダント(3PE TP)と呼ばれます。
荷重がより高いロボットは3PE TPのみを使用できます。

3PE TPを使用している場合、ボタンは、以下のようにティーチペンダントの下側にあります。好みに応じてどちらのボタンも使用できます。

ティーチペンダントが切断されている場合、外部の3PEデバイスを接続して構成する必要があります。3PE TPの機能を使用して、ヘッダーにあるPolyScopeの追加機能を操作できます。

> **通知**
> - UR15、UR20、UR30、UR8 Long、またはUR18ロボットを購入した場合、ティーチペンダントは3PEデバイスなしでは動作しません。以下の**Robotおよび3PE TP互換性表**をご覧ください。
> - UR15、UR20、UR30、UR8 Long、またはUR18ロボットを使用する場合、ロボットアプリケーションの範囲内でプログラミングまたは教示を行うときに、外部イネーブルデバイスまたは3PEティーチペンダントが必要です。ISO 10218-2を参照してください。
> - OEM Control Boxを購入した場合、3PEティーチペンダントが付属していないため、イネーブルデバイスの機能は提供されません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

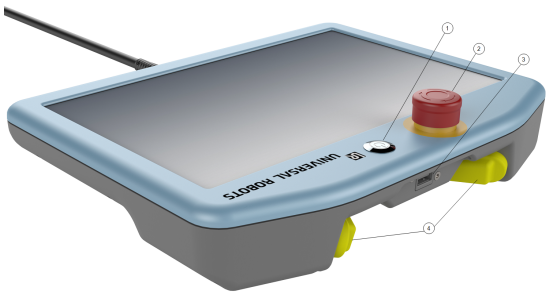
ロボットと3PETPの互換性一覧表

UR ロボット世代ごとの互換性一覧表		
ロボットの世代	標準ティーチペンダント	3PEティーチペンダント
e-Series	√	√
UR Series		√
UR シリーズのロボットは、標準ティーチペンダントに対応していませんのでご注意ください。		

個々のUR ロボットごとの互換性一覧表			
ロボットモデル*	標準ティーチペンダント	3PEティーチペンダント	ティーチペンダントなし
UR3e	√	√	√
UR5e	√	√	√
UR7e	√	√	√
UR10e	√	√	√
UR12e	√	√	√
UR16e	√	√	√
UR8 Long		√	√
UR15		√	√
UR18		√	√
UR20		√	√
UR30		√	√
*これには、標準型およびOEMコントロールボックスの両方が含まれます。			

ティーチペンダントの概要

1. 電源ボタン
2. 非常停止ボタン
3. USBポート(ダストカバー付き)
4. 3PEボタン



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

フリードライブ

フリードライブロボットのマークは、以下の図のように各3PEボタンの下にあります。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

タッチ画面

説明

ティーチペンダントのタッチ画面は、産業環境での使用に最適化されています。一般のコンシューマ向け電子機器とは異なり、ティーチペンダントのタッチスクリーンは、設計上、以下のような環境要因に対する耐性を備えています:

- 水滴や機械クーラントの滴
- 電波放射
- 動作環境から発生するその他の伝導ノイズ

タッチ画面の使用

このタッチ感度は、PolyScope Xでの誤操作を防ぎ、ロボットの予期せぬ動作を防止するように設計されています。
最良の結果を得るには、画面上で指先を使って選択を行ってください。本マニュアルでは、この操作を**「タップ」**と呼びます。
必要に応じて、市販のタッチペンで画面操作を行うこともできます。前のセクションでは、PolyScope Xインターフェースのアイコン、タブ、ボタンの一覧と定義を記載しています。

3PE ティーチペンダントボタンの機能

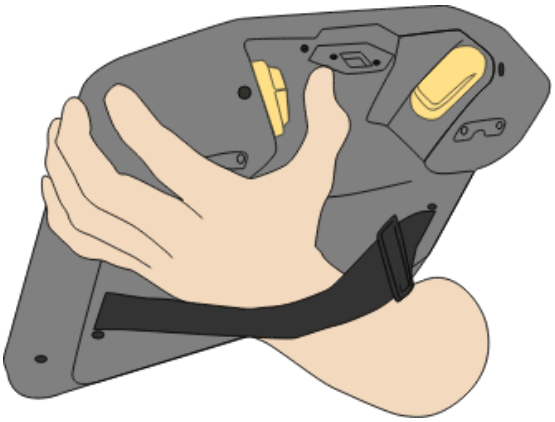
説明

> **通知**
> 3PE ボタンは、手動モードでのみアクティブです。自動モードでは、ロボットを動かすには 3PE ボタンの操作が不要です。

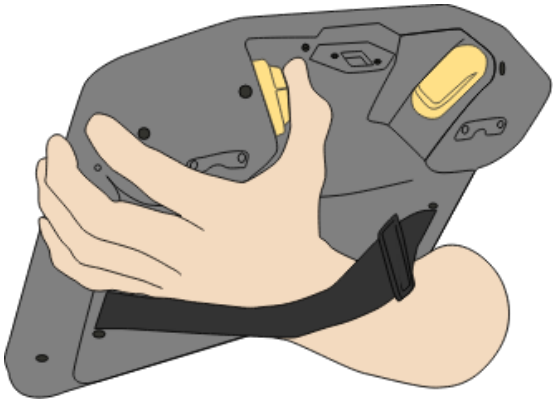
次の表に 3PE ボタンの機能を示します。

位置		説明	アクション
1	解除	3PEボタンに力が加えられていません。押し込まれていません。	手動モードではロボットの動きは停止します。ロボットアームの電源は切られておらず、ブレーキが解放されたままになっています。
2	軽押し (軽く握る)	3PEボタンに少し力が加えられています。中間点まで押し込まれています。	ロボットが手動モードの際にプログラムをプレイできます。
3	強押し (強く握る)	3PEボタンに完全に力が加えられています。最後まで押し込まれています。	手動モードではロボットの動きは停止します。ロボットは3PE停止の状態です。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.



ボタンを離す



ボタンを押す

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

3.2.4. ロボット ケーブル

説明

このセクションでは、UR Series ロボット ケーブルについて記載し、不適切なケーブルの選定や互換性のないケーブルの使用について注意を促しています。

警告



警告：電流

電源に接続された状態で機器の設置やメンテナンスを行うと、感電による傷害や死亡につながるおそれがあります。

- 設置やメンテナンス作業を行う前に、機器を電源から外してください。



通知

ケーブルの選定、使用、または接続が不適切だと、ロボット アームへの電源供給が途絶えるおそれがあります。

- コントロールボックスとロボットの間に複数のケーブルを接続して、接続を延長しないでください。



通知

ベースフランジケーブルをコントロールボックスに直接接続した場合、機器の損害や物的損害が発生するおそれがあります。

- ベースフランジケーブルをコントロールボックスに接続しないでください。
- ベースフランジをコントロールボックスに接続するには、必ず UR ロボット ケーブルを使用してください。



マニュアルを参照

意図された用途に従ってロボットを使用しなかった場合は、危険な状況につながる恐れがあります。

- 使用目的の推奨事項とユーザーマニュアルに記載されている仕様を読み、従ってください。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

ケーブルの仕様

アイテム		201235	200113	200114
ケースの種類		ハイフレックス(青)		
長さ		3m	6m	12m
素材		PUR		
Diameter		14.6mm		
ねじれ		±30°/m		
最大速度		120 m/min		
最大加速度		10 m/s²		
最大引張ひずみ	静的	50N/mm²	50N/mm²	50N/mm²
	動的	20N/mm²	20N/mm²	20N/mm²
曲げ	半径	4 x d(静的設置) 8 x d(動的設置)		
	サイクル	8×dで500万		
挿抜回数		500		

Copyright © 2009-2026. Universal Robots A/S。All rights reserved.

4. 安全

4.1. 全般

説明

一般的な安全情報、およびリスクアセスメントと使用目的に関連する指示とガイダンスをお読みください。以降のセクションでは特に協働アプリケーションにおいて重要な安全関連機能を説明し、定義しています。

警告

人員および機器の安全性を確保するために、アプリケーションリスクアセスメントを実行する必要があります。

ロボットの電源を初めて入れる前に、URロボットの統合を理解するために、据え付けと設置設定に関連する特定のエンジニアリングデータを読んで理解してください。

本書の他のセクションで提供されるすべての組み立てに関する指示を確認、順守することが重要です。

通知

Universal Robotsは、ロボット(ティーチペンダントの有無にかかわらずアームのコントロールボックス)が破損した場合や何らかの方法で変更または改造された場合、一切責任を負いません。プログラミングのミスや、URロボットやそのコンテンツへの不正アクセス、またはロボットの不具合が原因で、ロボットもしくはその他の装置に引き起こされた損害について、Universal Robotsは責任を負いかねます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4.2. 警告表示の種類

説明 警告表示は、重要な情報を強調するために使用されます。安全性を確保し、人身傷害や製品の損傷を防ぐために警告表示をすべて読んでください。



警告
回避しないと、死亡または重傷を負う可能性がある切迫した危険な状況を示します。



警告:電流
回避しないと、死亡または重傷を負う可能性がある電気障害による危険な状況を示します。



警告:高温表面
接触および非接触の近接により傷害を引き起こす可能性のある危険な高温表面を示します。



注意
回避しないと、重傷を負う可能性がある危険な状況を示します。



接地
接地を示します。



保護接地
保護接地を示します。



通知
機器に損害を与える危険性や注意していただきたい有益な情報を示します。



マニュアルを参照
マニュアルで参照する必要がある詳細情報を示します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4.3. 一般的な警告と注意

説明 次の警告メッセージは、以降のセクションで繰り返し、説明、または詳述する場合があります。

警告

以下に挙げる一般的な安全慣行を遵守しないと、怪我または死亡につながる恐れがあります。

- ロボットアームとツール/エンドエフェクターが適切かつ安全な所定位置にボルトで固定されていることを確認します。
- ロボットアプリケーションが自由に動くのに十分なスペースがあることを確認します。
- 搬送、設置、試運転、プログラミング/教示、操作と使用、分解と廃棄を含むロボットアプリケーションの寿命中に担当者が保護されていることを確認します。
- ロボットの安全構成パラメーターが、ロボットアプリケーションの手の届く範囲内にいる人物を含む人員を保護するように設定されていることを確認します。
- ロボットが損傷している場合は、使用しないでください。
- ロボットを操作する場合、ゆったりとした衣服や宝石類を着用しないでください。長い髪を後ろで結びます。
- コントロールボックスの内部カバーの後ろに指を入れないようにしてください。
- 危険な状況と提供される保護についてユーザーに通知し、保護の制限と残存リスクを説明します。
- 使用者には非常停止ボタンの位置、および非常時または異常な状況においては非常停止を作動させる方法を知らせてください。
- ロボットアプリケーションが起動する直前も含め、ロボットの手の届かないところに留まるように人員に警告します。
- ティーチペンダントを使用するとき、動きの方向を理解するにはロボットの向きに注意してください。
- ISO 10218-2 の要件を遵守します。

警告

鋭利なエッジおよび/またはピンチポイントのあるツール/エンドエフェクターを取り扱う場合は、怪我をする恐れがあります。

- ツールとエンドエフェクターに鋭利なエッジやピンチポイントがないようにしてください。
- 保護手袋および/または保護眼鏡が必要になる場合があります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.



警告:高温表面

操作中にロボットアームとコントロールボックスによって生成された熱との長時間接触は、不快感を引き起こし怪我をする恐れがあります。

- 操作中や、操作直後にロボットを取り扱ったり、触ったりしないようにしてください。
- ロボットを取り扱ったり触ったりする前に、ログ画面で温度を確認してください。
- 電源をオフにして1時間待つことで、ロボットを冷まします。



注意

統合および操作の前にリスクアセスメントを実行しないと、怪我のリスクが増大する恐れがあります。

- 操作前にリスクアセスメントを実施し、リスクを軽減してください。
- リスクアセスメントで特定した場合は、ロボットの範囲に侵入したり、システムの作動中にロボットアプリケーションに触れたりしないでください。安全対策を講じます。
- リスクアセスメントの情報を読みます。



注意

試験が行われていない外部機械、または試験が行われていないアプリケーションでロボットを使用してしまうと、人身事故のリスクが高まる恐れがあります。

- すべての機能とロボットプログラムを別々に試験します。
- 試運転情報を読んでください。



通知

非常に強い磁場によってロボットが損傷することがあります。

- ロボットを永久磁場にさらさないでください。



マニュアルを参照

すべての機械および電気機器が関連する仕様と警告に従って設置されていることを確認してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4.4. 統合と責任

説明

本マニュアルにはロボットアプリケーションの設計、設置設定、操作方法についての説明はありません。また、ロボットアプリケーションの安全性に影響を与えうる周辺機器も網羅されていません。ロボットアプリケーションは、ロボットが設置される国の関連規格および規制に定められた安全要件に従って設計および設置する必要があります。

UR ロボットを統合する担当者は、関係国の適用規制が遵守され、ロボットアプリケーションにおけるリスクが適切に軽減されるようにする責任を負います。誤用には次のようなものがありますが、これらに限定されません。

- ロボットシステム全体のリスクアセスメントを実施する
- リスクアセスメントにより必要とされている場合、他の機械および追加の予防措置とインターフェースを確立する
- ソフトウェアで適切な安全設定を設定する
- 安全対策が変更されていないことを確認する
- ロボットアプリケーションが設計され、接地され、統合されていることを検証する
- 使用説明書を指定する
- ロボット設置設定に該当する記号とインテグレーターの連絡先を記載する
- アプリケーションリスクアセスメント、本マニュアル、および追加の関連文書を含む、すべての文書を保持する。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

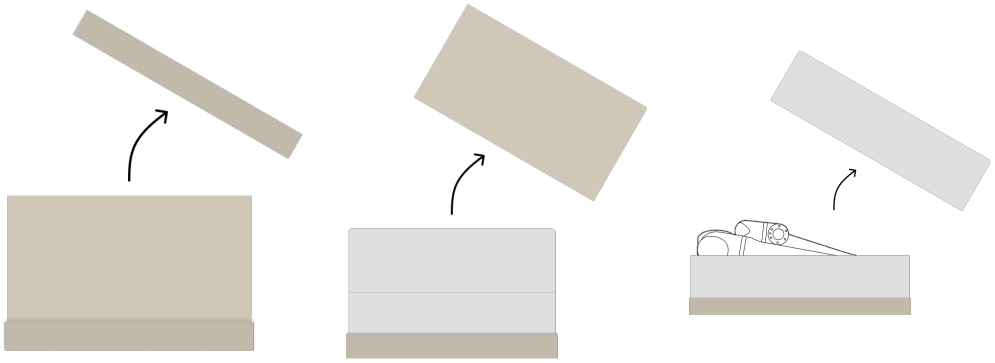
5. 持ち上げと取り扱い

説明

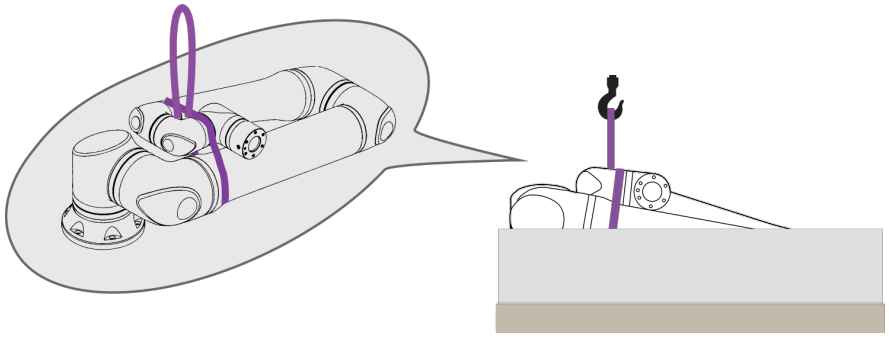
ロボットアームにはさまざまなサイズと重量のものがあるため、各モデルに適した揚重および取り扱い方法を用いることが重要です。ここでは、ロボットを安全に持ち上げて取り扱う方法に関する情報を確認できます。

適切な揚重と取り扱い

1. フォークリフトを使用してロボットを現場まで輸送します。
2. 図のように箱を開けます。

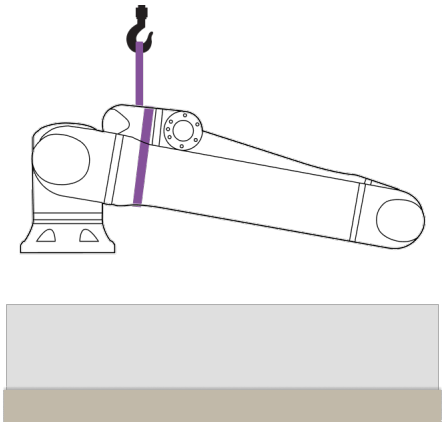


3. 吊り具でロボットアームをしっかりと固定します。



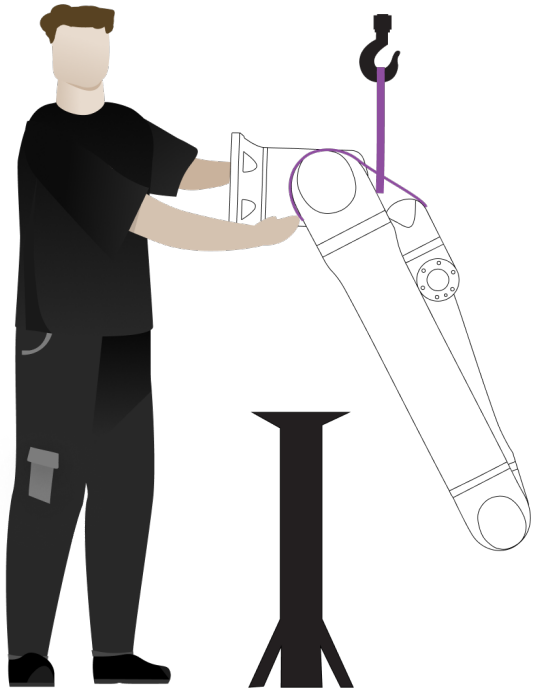
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4. ストラップとフックを使用して、ロボットアームを箱から持ち上げます。



> **注意**
> より重いロボットアームを持ち上げる際は、揚重装置を使用してください。

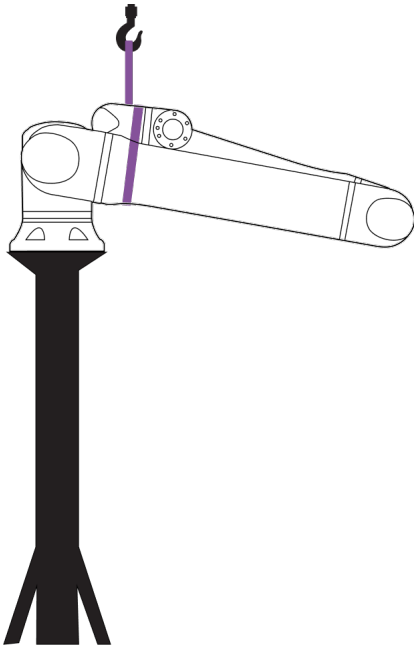
5. ロボットが持ち上げられている間、図のように回転させて吊り下げるために補助してください。



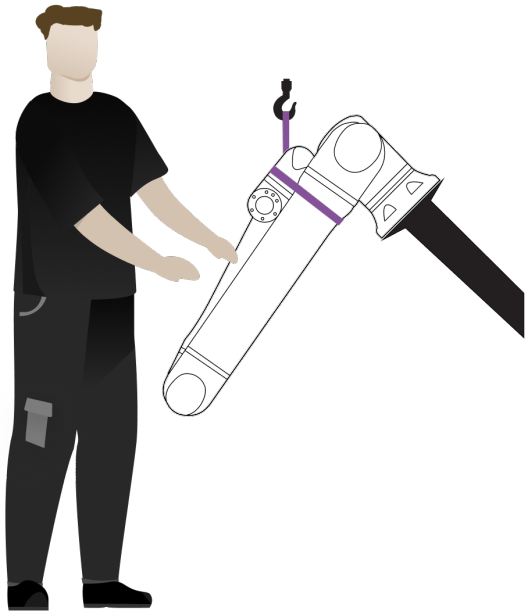
Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロボットアームの据え付け

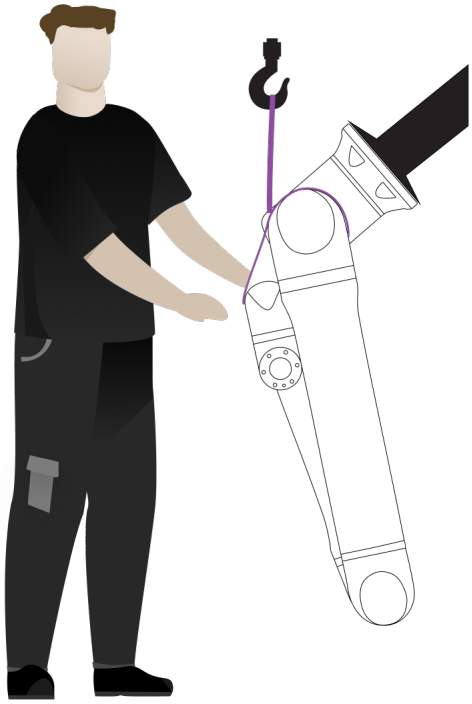
ロボットアームは、横向き、逆さま、または角度を付けて(±45°)据え付けることができます。



横向きの据え付け



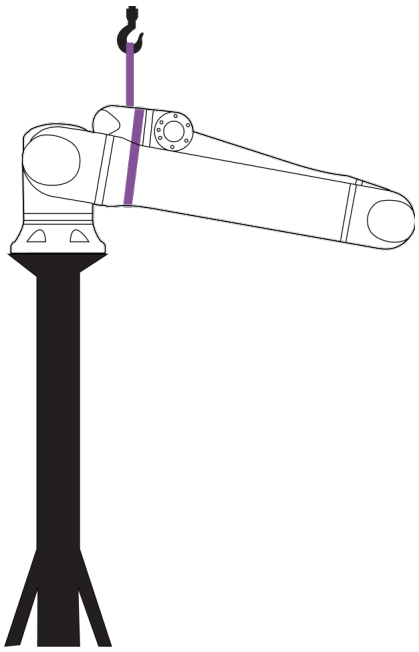
角度を付けた据え付け(±45°)



逆さまの据え付け

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

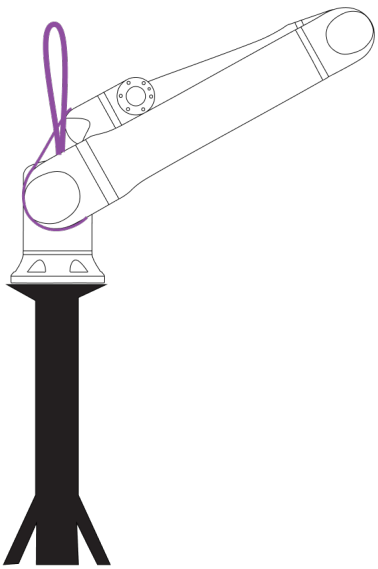
1. ロボットアームを据え付けます。関連するユーザーマニュアルの説明に従ってネジを締め、トルクをかけてください。



2. ストラップを取り外します。
3. ロボットの電源を入れ、設置方向に合わせてショルダージョイントを調整します。

> **通知**
> 横向きに据え付ける場合、ロボットの電源を入れる必要はありません。

4. ストラップを再度取り付けます。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

警告

重い部品の持ち上げや移動は怪我の原因となります。

- 重量物のため、運搬には昇降装置や補助具が必要になる場合があります。
- 重量物の持ち上げや移動を最小限に抑えるため、目的の作業スペースでロボットアームを開梱してください。

警告

部品の組み立ておよび/または配線を間違えてしまうと怪我の原因となります。

- 個人用保護具(靴、眼鏡、手袋)が必要な場合があります。

注意

ロボットの重量に適切な揚重装置を使用しないと、怪我や物的損害につながる恐れがあります。

UR30について:

- 揚重装置は63.5 kg(ロボットのみ)を持ち上げられる必要があります。

UR20について:

- 揚重装置は、64 kg(ロボットのみの重量)を持ち上げられる必要があります。

UR15の場合:

- 揚重装置は、41 kg(ロボットのみの重量)を持ち上げられる必要があります。

UR8 Longについて:

- 揚重装置は44.7 kg(ロボットのみ)を持ち上げられる必要があります。

UR18について:

- 揚重装置は39.2 kg(ロボットのみ)を持ち上げられる必要があります。

通知

お住まいの地域では、組み立ての際の揚重に関する特定の規制がある場合があります。

- 揚重作業に関するお住まいの地域の規制とガイドラインに従ってください。

取り付けの詳細については、「組み立て」のセクションを参照してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

5.1. ロボットアーム

説明 ロボットアームは、重量に応じて、スリングが提供されない限り、1人または2人で運ぶことができます。スリングが提供される場合、持ち上げおよび輸送用の機器が必要となります。

5.1.1. ラウンドスリングの使用

説明 ラウンドスリングは、URシリーズのロボットにURが同梱しています。
製造元により、ラウンドスリングは次の標準に準拠しています:

- EN 1492-1:2000+A1:2008の織物のスリング - 安全性 - 汎用目的のための人工繊維から成っている平らな編まれたウェビングのスリング。
- EN 1492-2:2000+A1:2008の織物のスリング - 安全性 - 汎用目的のための人工繊維から成っている編まれた円形のスリング。

警告
検査せずにラウンドスリングを使用してしまうと怪我の原因となります。

- 各使用の前後にスリングを点検してください。
- 可能であれば、使用中にもスリングを点検してください。

警告
損傷したラウンドスリングを使用してしまうと、怪我をする原因となります。

- 使用する前に、スリングを視覚的に注意深く調べてください。
- ひび割れがある場合や破れている場合、縫い目が緩んでいる場合、スリングは使用しないでください。
- 熱損傷の形跡がある場合、スリングは使用しないでください。

注意
不適切な保管および/または取り扱いは、ラウンドスリングの損傷の原因となります。

- スリングは酸および塩基から離れたところで保管してください。
- スリングを鋭い端および摩擦から保護してください。
- スリングに結び目をつけないでください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

通知

お住まいの地域では、揚重の点検における特定の規制がある場合があります。

- 揚重機器の点検については、お住まいの地域の規制を遵守してください。
- 揚重機器の点検の頻度については、お住まいの地域の規制を遵守してください。

表

ラウンドスリングの説明			
アイテム	ラウンドスリング 1T x 1M/2M		
色	紫色 (EN 1492 -2 に準拠)		
素材	ポリエステル		
WLL 因子	1.0 (1000 KG)	真っすぐなリフト	
	0.8 (800 KG)	結び目のあるリフト	

5.2. ティーチペンダント付きのコントロールボックス

説明

コントロールボックスとティーチペンダントはそれぞれ 1 人で持ち運ぶことができます。
使用の際は、つまずく危険を防ぐために、すべてのケーブルを巻き取って固定する必要があります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

6. 組み立てと据え付け

説明

PolyScopeの使用を開始するには、ロボットアームとコントロールボックスを取り付けて電源を入れます。

ロボットの組み立て

始める前にロボットアーム、コントロールボックス、ティーチペンダントを組み立てる必要があります。

1. ロボットアームとコントロールボックスを開梱します。
2. 頑丈で振動のない表面にロボットアームを取り付けます。
3. コントロールボックスを足の上に置きます。
4. ロボットケーブルをロボットアームとコントロールボックスに接続します。
5. SDカードをコントロールボックスに挿入してください。
6. コントロールボックスの電源プラグまたは主電源ケーブルをつなぎます。

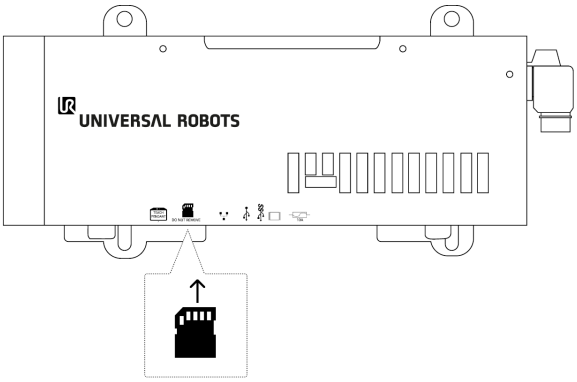
警告

ロボットアームを頑丈な表面に固定しないと、ロボットが落下して負傷する可能性があります。

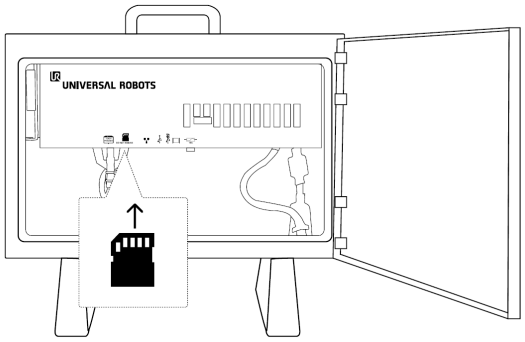
- ロボットアームが頑丈な表面に固定されていることを確認します.

SDカードを挿入する

OEM コントロールボックス



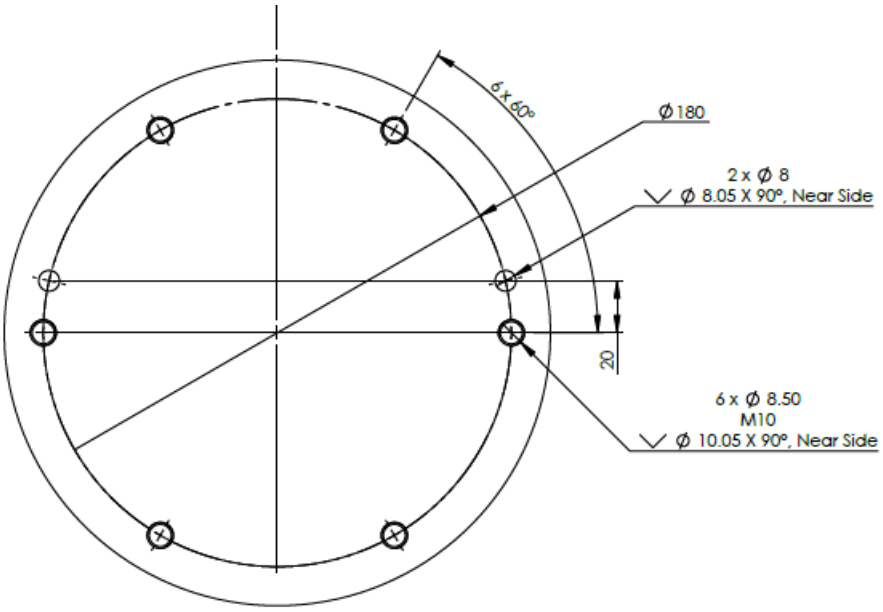
コントロールボックス



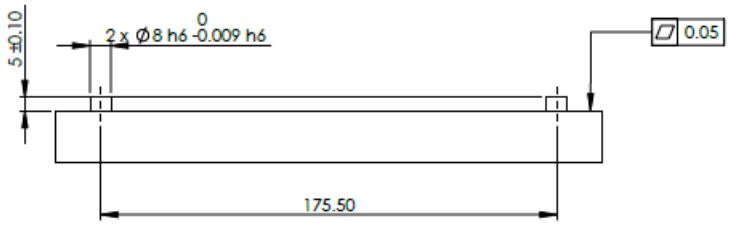
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.1. ロボットアームの固定

説明



1.1: *ロボットベースの底面図*



1.2: *ロボットベース用取り付けプレート*

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロボットアームの電源の切り方

警告

予期せぬ起動や動作により、怪我をする恐れがあります。

- ロボットアームの電源を切り、取り付けおよび取り外し作業中に予期せぬ起動が発生しないようにしてください。

1. フッターの左側にある **ロボット状態** アイコンをタップして、ロボットアームをオフにします。
   アイコンの色が緑から白に変わります。
2. ティーチペンダントの電源ボタンを押し、コントロールボックスの電源を切ります。
3. **シャットダウン** ダイアログボックスが表示された場合は、**電源オフ** をタップしてください。

以下の操作が可能になりました:

- 壁コンセントから電源ケーブルを抜きます。
- ロボットが蓄えられたエネルギーを放出するまで、30秒間お待ちください。

ロボットアームの固定方法

1. ロボットアームを取り付ける表面に置きます。
   表面は均一で清潔でなければなりません。
2. 強度 8.8、M10 ボルト 6 本を 45 Nm のトルクで締め付けます。
   (トルク値は SW 5.18 で更新されました。以前の印刷版では異なる値が表示されます)
3. ロボットの正確な再取り付けが必要な場合は、据え付けプレートの対応する ISO 2338 Ø8 h6 位置決めピンを備えた Ø8 mm の穴と Ø8x13 mm のスロットを使用します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

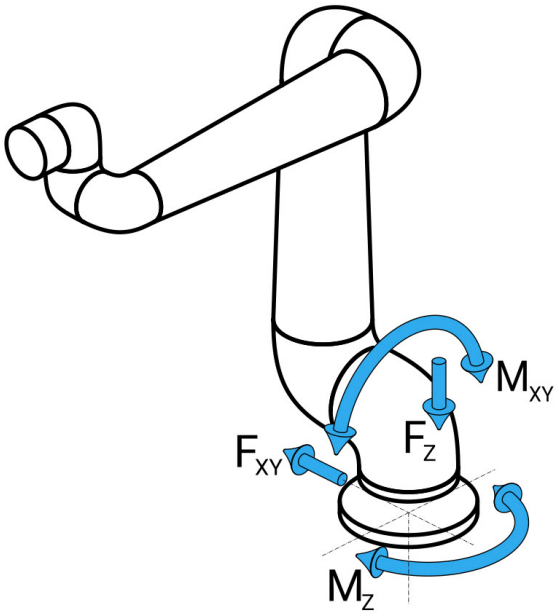
6.2. スタンドの寸法

説明

ロボットアームを据え付ける構造(スタンド)は、ロボット設置において重要な部分です。スタンドは頑丈で、外部からの振動がない必要があります。

各ロボットジョイントは、ロボットアームを動かして停止させるトルクを生成します。通常の中断のない動作中および停止動作中、ジョイントトルクは次のような形でロボットスタンドに伝達されます。

- Mz: ベースのz軸周りのトルク。
- Fz: ベースのz軸に沿った力。
- Mxy: ベースxy平面上の任意の方向への傾斜トルク。
- Fxy：ベースxy平面の任意の方向へのフォース。



ベースフランジのフォースとモーメントの定義。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

スタンドの寸法

負荷の大きさは、ロボットのモデル、プログラム、およびその他多くの要因によって異なります。スタンドの寸法は、通常の連続動作中およびカテゴリ0、1、2の停止動作中にロボットアームが生成する負荷を考慮して決定する必要があります。

停止動作中、ジョイントは定格最大動作トルクを超えることが許容されます。停止動作中の負荷は停止カテゴリーの種類に依存しません。
以下の表に記載されている値は、最悪の場合を想定した動きにおける定格最大荷重に安全係数 2.5 を乗じたものです。実際の負荷はこれらの値を超えることはありません。

ロボットモデル	Mz [Nm]	Fz[N]	Mxy[Nm]	Fxy [N]
UR8 Long	1310	2240	1690	1380

カテゴリー0、1、および2の停止時の最大ジョイントトルク。

ロボットモデル	Mz [Nm]	Fz[N]	Mxy[Nm]	Fxy [N]
UR8 Long	1090	1870	1170	1100

通常運転時における最大関節トルク

通常運転時の負荷は、ジョイントの加速度制限を下げることで軽減できます。実際の運転負荷は、アプリケーションとロボットプログラムに依存します。お使いのアプリケーションで想定される負荷は、URSim を使用して評価できます。

安全マージン

次の設計上の事項を考慮して、追加の安全マージンを組み込めます。

- **静的剛性**：スタンドに十分な剛性がないと、ロボットの動作中にたわみ、ロボットアームが意図したウェイポイントまたはパスに到達できなくなります。静的剛性が不足すると、フリードライブの教示体験が悪くなったり保護停止が発生したりする可能性もあります。
- **動的剛性**：スタンドの固有振動数がロボットアームの動作周波数と一致すると、システム全体が共振し、ロボットアームが振動しているように見えることがあります。動的剛性の欠如によって、保護停止が発生する可能性もあります。スタンドの最小共振周波数は、45 Hz である必要があります。
- **疲労**：スタンドは、システム全体の予想される動作寿命と負荷サイクルに合わせて寸法を決定する必要があります。

警告

- 転倒の危険性があります。
- ロボットアームの動作負荷により、テーブルまたは移動式ロボットなどの可動プラットフォームを転倒させ、事故につながる可能性がある。
- 可動プラットフォームの転倒を常に防止するための適切な対策を実施し、安全性を最優先します。

注意

- ロボットが外軸に据え付けられている場合、この軸の加速度は高すぎてはなりません。

  スクリプトコマンド：set_base_acceleration（）を使用して、ロボットソフトウェアに外部軸の加速を補正させることができます。
- 急激に加速すると、ロボットの安全停止が発生する可能性があります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.3. 据え付け手順

説明

ツールフランジ	ツールをツールフランジに据え付ける際は 4 つの M6 ねじ穴を使用します。強度クラス 8.8 の M6 ボルトは 8 Nm で締めてください。正確なツールの再配置を行うには、付属の Ø6 穴にピンを使用してください。
コントロールボックス	コントロールボックスは、壁掛けまたは床置きで設置できます。
ティーチペンダント	ティーチペンダントは壁に据え付けることもコントロールボックスに置くこともできます。ケーブルが、つまずきの原因にならないように配線してください。コントロールボックスとティーチペンダントの取り付けには、別売りのブラケットが利用できます。

警告

推奨される IP 定格を超える環境でロボットを据え付けて操作すると、怪我をする可能性があります。

- ロボットを IP 定格に適した環境に据え付けてください。ロボットを、ロボットアームの IP 定格 (IP65) 、ティーチペンダントの IP 定格 (IP54) 、コントロールボックスの IP 定格 (IP44) を超える環境で操作しないでください

警告

据え付けが不安定な場合、怪我をする可能性があります。

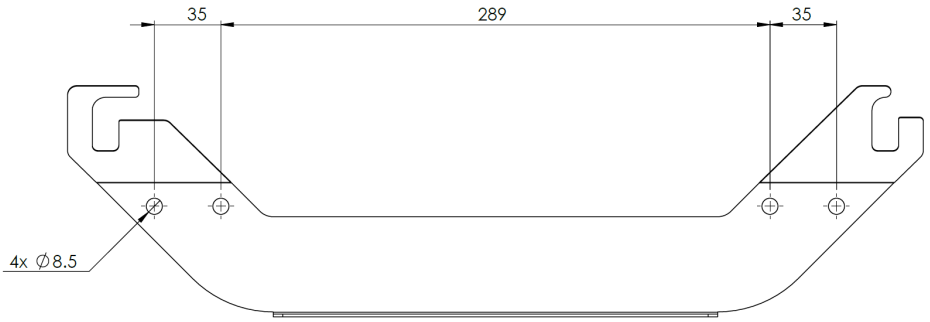
- ロボットの部品が正しくしっかりと据え付けられ、ボルトで固定されていることを常に確認してください。

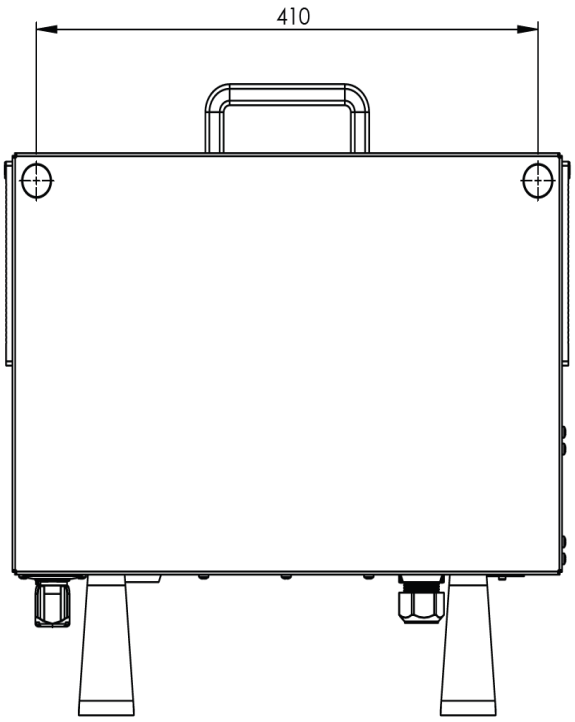
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.3.1. コントロールボックスの取り付け

CB を壁に取り付ける方法

コントロールボックスを取り付けるには、ロボットに付属している以下のブラケットを使用します。ブラケットを壁に取り付け、取り付けペグを使用してコントロールボックスをブラケットに掛けます。

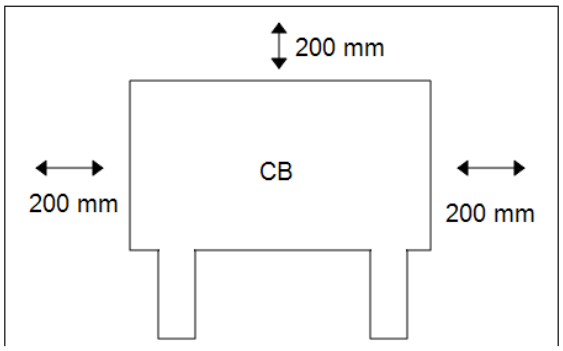




Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.3.2. コントロールボックスに必要な隙間

説明 コントロールボックス内の熱風の流れによって、機器が故障する原因となる場合があります。コントロールボックスに冷気の流れを十分に確保するための推奨クリアランスは両側 200 mm です。



警告

コントロールボックスが濡れると、死に至る危険性があります。

- コントロールボックスとケーブルが液体に触れないようにしてください。
- コントロールボックス(IP44) は IP 定格に適切な環境に設置してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.4. 作業空間と動作空間

説明

作業空間は、ロボットアームを水平方向および垂直方向に完全に伸ばした範囲です。動作空間は、ロボットの動作が期待される場所です。

通知

ロボットの作業空間と動作空間を無視すると、物的損害が発生する可能性があります。

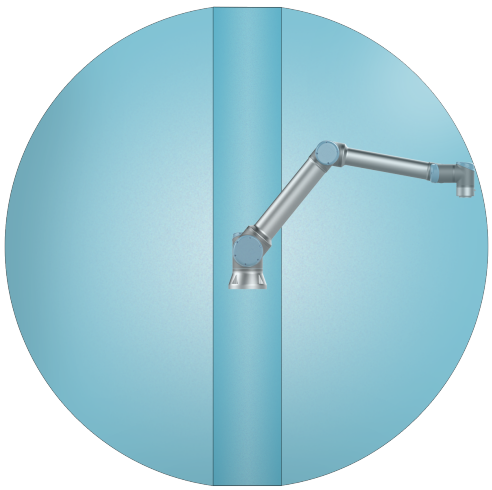
ロボットの据え付け位置を選択する際には、ロボットベースのすぐ上とすぐ下の円柱形状を考慮することが重要です。ツールがゆっくりと動いている場合でもジョイントは速く動くため、円柱形状にツールを近づけないようにする必要があります。近づけてしまうと、ロボットの動作が非効率になり、リスクアセスメントの実施が困難になる可能性があります。

通知

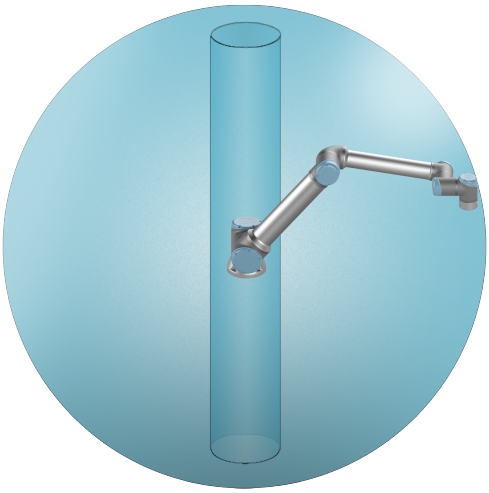
ツールを円柱形状に近づけると、ジョイントの動きが速くなりすぎて機能性が失われ、物的損害につながる場合があります。

- ツールがゆっくりと動いている場合でも、ツールを円柱形状に近づけないでください。

円柱形状は、ロボットベースの真上と真下の両方にあります。ロボットはベースジョイントから1750 mm 伸びます。



前面



傾斜

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.4.1. 特異点防止

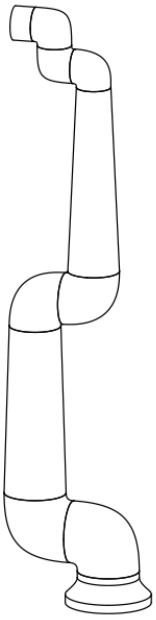
説明

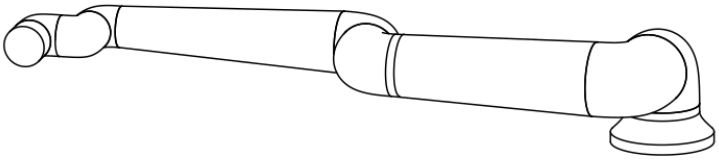
特異点とは、ロボットの動きと配置能力を制限するポーズです。ロボットアームが特異点に近づいたり離れたりする際に、動作が停止したり、予期せず急な動きをしたりすることがあります。作業空間へのロボットの配置や動作範囲の定義を行う際は、以下に詳述する特異点の位置を考慮することが重要です。

警告

特異点付近でのロボットの動きが、ロボットアーム、エンドエフェクター、およびワークピースの範囲内にいる人物に危険を及ぼさないことを確認します。

- エルボージョイントの速度と加速度に安全限界を設定します。





ロボットアームに特異点が発生する原因は次のとおりです。

- 外部作業空間の制限
- 内部作業空間の制限
- リストの位置合わせ

外部作業空間の制限

特異点は、ロボットが十分遠くまで到達できないか、最大作業空間外に到達するために発生します。

回避策：ロボットが推奨作業空間の外側に到達しないように、ロボットの周囲に機器を配置します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

内部作業空間の制限

特異点は、動きがロボットベースの真上または真下にあるために発生します。これにより、多くの位置/方向に到達できなくなります。

回避策：中央シリンダー内またはその近くで作業する必要がないようにロボットタスクをプログラムします。また、ロボットのベースを垂直面に取り付けて、中央のシリンダーを垂直方向から水平方向に回転させ、タスクの重要な領域から遠ざけるという手もあります。

リストの位置合わせ

この特異点は、リストジョイント 2 がショルダー、エルボー、リストジョイント 1 と同じ平面上で回転するために発生します。これにより、作業空間に関係なく、ロボットアームの移動範囲が制限されます。

回避策：ロボットのリストジョイントをこのように調整する必要がないようにロボットタスクを行います。また、ツールの角度を調整して、リストの位置合わせの問題を避けツールを水平に向けることもできます。

6.4.2. 固定式および可動式の設置

説明

ロボットアームが固定されているか(スタンド、壁、または床に据え付けられている) 、または可動式の設置(直線軸、プッシュカート、または移動ロボットベース) をされているかに関係なく、すべての動作を通じて安定性を確保するために、しっかりと取り付ける必要があります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.5. ロボットの接続：ベースフランジケーブル

説明

このサブセクションでは、ベースフランジケーブルコネクターを使用して構成されるロボットアームの接続について説明します。

ベースフランジケーブルコネクタ

ベースフランジケーブルは、ロボットアームとコントロールボックスのロボット接続を確立します。ロボットケーブルを、片方の端でベースフランジケーブルのコネクター、もう片方の端でコントロールボックスのコネクターに接続します。
各コネクターはロボットの接続が確立したときにロックできます。

注意

ロボットを適切に接続しなかった場合、ロボットアームへの電源供給が途絶える可能性があります。

- 12 m のロボットケーブルは延長しないでください。

通知

ベースフランジケーブルをコントロールボックスに直接接続した場合、機器や所有物の損傷が発生する可能性があります。

- ベースフランジケーブルをコントロールボックスに直接接続しないでください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.6. ロボットの接続：ロボットケーブル

説明

このサブセクションでは、既定の6メートルロボットケーブルを使用して構成されるロボットアームの接続について説明します。

ロボットアームとコントロールボックスの接続

ケーブルを差し込んだ後、コネクターを右に回すと容易にロックできます。

- ロボットケーブルを使用してロボットアームとコントロールボックスを接続し、ロボットの接続を確立してください。
- 下図に示すように、ロボットのケーブルをコントロールボックス下部のコネクターに差し込みます。
- ロボットアームに電源を入れる前にコネクターを二度ひねると確実に正しくロックされます。



注意

ロボットを適切に接続しなかった場合、ロボットアームへの電源供給が途絶える可能性があります。

- ロボットアームの電源がオンになっている場合は、ロボットケーブルを取り外さないでください。
- 純正のロボットケーブルを改造しないでください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

6.7. 電源接続

説明

コントロールボックスに接続するメインケーブルの先端には、標準 IEC プラグが取り付けられています。

通知

- IEC 61000-6-4：第 1 章の範囲：「This part of IEC 61000 for emission requirements applies to electrical and electronic equipment intended for use within the environment existing at industrial (3.1.12) locations.」
- IEC 61000-6-4: 第 3 章 1 節 12 項、産業現場:「Locations characterized by a separate power network, supplied from a high- or medium-voltage transformer, dedicated for the supply of the installation」

電源接続

ロボットに電力を供給するには、コントロールボックスを、付属の電源コードを介して電源に接続する必要があります。電源コードの IEC C13 コネクタは、コントロールボックスの下部にある IEC C14 アプライアンスソケットに接続します。

警告：電流

電源接続を正しく行わないと、怪我をする恐れがあります。

- 電源接続用の電源プラグは、ロボットの手の届かない場所に設置し、人員を潜在的な危険にさらすことなく電源を切断できるようにする必要があります。
- 追加の安全装置が実施される場合は、電源接続用の電源プラグも予防空間の外側に配置し、潜在的な危険にさらされることなく電源を除去できるようにする必要があります。

通知

コントロールボックスに接続する際は、必ず各地域に合ったプラグの付いた電源コードを使用してください。
200 Vac 未満の国では、許容電流 15 A の電源コードを使用してください。
>200 Vac の国では、許容電流 10 A の電源コードを使用してください。
アダプターは使用しないでください。

電気的な設置設定の一環として、次のものを用意してください。

- 接地接続
- 主ヒューズ
- 残留電流装置
- ロック可能な(オフ位置)スイッチ

ロックアウトを簡単にするため、ロボットのアプリケーションにおいて、すべての機器への電力をオフにする電源スイッチを設置することが必要です。電気仕様は以下の表に示されています。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

パラメーター	最小	通常	最大	単位
入力電圧	90	-	264	VAC
外部電源ヒューズ(90-200V)		-	16	A
外部電源ヒューズ(200-264V)	8	-	16	A
入力周波数	47	-	440	Hz
待機電力	-	-	<1.5	W
呼び作動電力	90			W



警告:電流

以下のすべての警告に従わないと、電気障害による重傷や死亡につながる恐れがあります。

- ロボットが適切に接地されていることを確認します(アース接続) 。システム内のすべての機器に共通の接地を作成するために、コントロールボックス内のアースシンボルに関連付けられている未使用のボルトを使用します。接地線は、少なくともシステム内の最大電流の電流定格を有するものとします。
- 確実にコントロールボックスへの入力電源が残留電流装置 (RCD) および正しいヒューズで保護されるようにしてください。
- サービス中の完全なロボット設置設定の場合は、すべての電力をロックアウトします。
- ロボットがロックアウトされているときは、他の危機でロボット I/O に電源を供給しないようにします。
- コントロールボックスに電力を供給する前に、すべてのケーブルが正しく接続されていることを確認してください。常に本来使用すべき適切な電源コードを使用してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

7. 初回起動

説明

初回起動とは、組み立て後のロボットの最初の一連のアクションです。
この最初の一連のアクションでは、次のことを行う必要があります。

- ロボットの電源を入れる
- シリアル番号を入力する
- 設置設定の確認
- ロボットアームの初期化
- フリードライブを使用してマウントと荷重をテストする
- ロボットの電源を切る

注意

ロボットアームを起動する前に荷重と設置設定を確認しないと、人身傷害や物的損害の原因となります。

- ロボットアームを起動する前に、実際の有効荷重と設置設定が正しいことを必ず確認してください。

注意

荷重と設置設定が正しくないと、ロボットアームとコントロールボックスが正しく機能しません。

- 常に荷重と設置設定が正しいことを確認してください。

通知

低温環境下でロボットを起動すると、温度に依存する油とグリースの粘度により、パフォーマンスが低下したり、停止したりする可能性があります。

- 低温でロボットを起動する場合は、ウォームアップ段階が必要な場合があります。

7.1. ロボットの電源を入れる

ロボットの電源の入れ方

ロボットの電源を入れると、コントロールボックスがオンになり、ティーチペンダントの画面にディスプレイが読み込まれます。

1. ティーチペンダントの非常停止ボタンを押します。
2. ティーチペンダントの電源ボタンを押し、ロボットの電源を入れます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

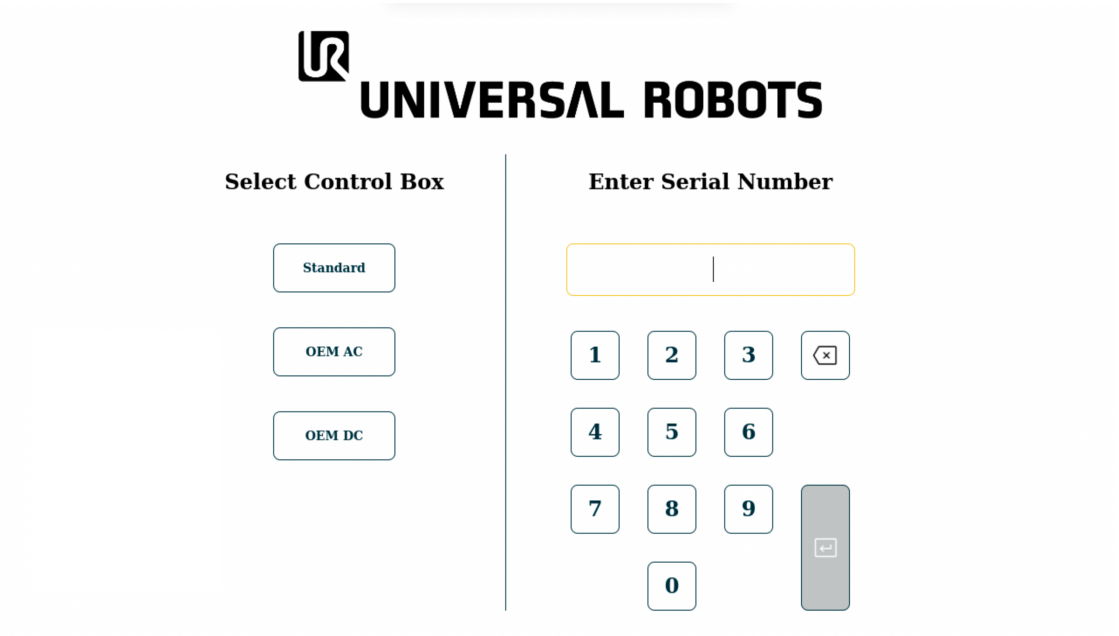
7.2. シリアル番号の入力

シリアル番号の入力方法

ロボットの設置設定を初めて行うときは、ロボットアームに記載されているシリアル番号を入力する必要があります。
この手順は、ソフトウェアを再インストールする場合にも必要です。例えば、ソフトウェアのアップデートをインストールする場合などです。

1. コントロールボックスを選択します。
2. ロボットアームに書かれているシリアル番号を追加します。
3. 終了するにはOKをタップします。

スタート画面が読み込まれるまでに数分かかる場合があります。



7.3. 設置の確認

ロボットの取り付けを確認する

取り付け設定では、ロボットが垂直、水平、または斜めに取り付けられているかどうかを指定します。これにより、ロボットは重力の方向を判別できるようになり、スムーズかつ正確な動作が可能になります。
この画面では、ビューアに対するロボットベースの向きを指定することもでき、これにより、可視化画面上でロボットを正確に表示させることができます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

警告

ロボットアームを起動する前に、実際の有効荷重と設置設定が正しいことを必ず確認してください。これらの設定が正しくない場合、ロボットアームとコントロールボックスが正常に作動せず、周囲の要員や機器に危険を及ぼすことがあります。

注意

ロボットアームが物体(テーブルなど)に触れないようにしてください。ロボットアームと物体間で衝突が発生してジョイントギアボックスが損傷することがあります。

ロボットアームの取り付け設定を変更するには:

1. ティーチペンダントの非常停止ボタンを押します。
2. ティーチペンダントの電源ボタンを押して、システムを起動し、PolyScope X を読み込みます。
3. 画面に「**ロボットの非常停止**」ダイアログが表示されたら、「**OK**」をタップします。
4. ティーチペンダント画面の左側にあるメインナビゲーションの「**アプリケーション**」アイコンをタップします。

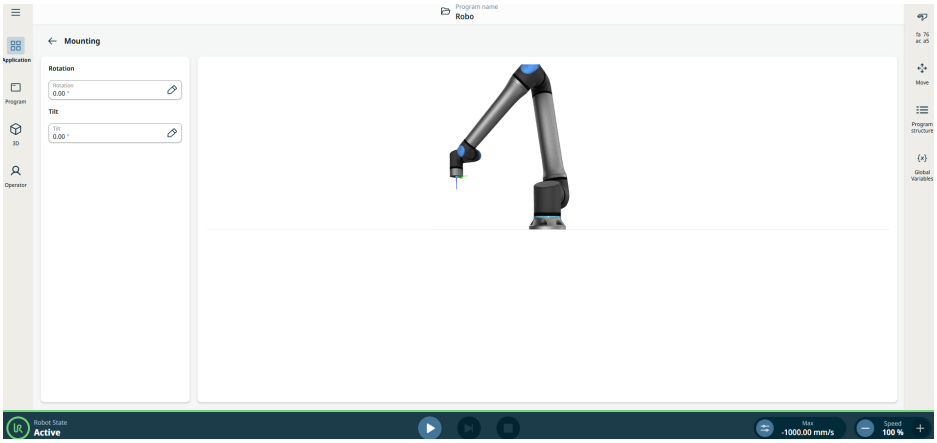
   「取り付け」**アイコン**をタップします。

   画面が表示され、左側に2つの入力欄があります:

   回転。電源ケーブルに対する位置合わせ。

   チルト。ベースの角度(度単位):0度は床への水平設置、90度は壁への設置、180度は天井への設置を表します。

   画面中央にロボットアームが見えます。



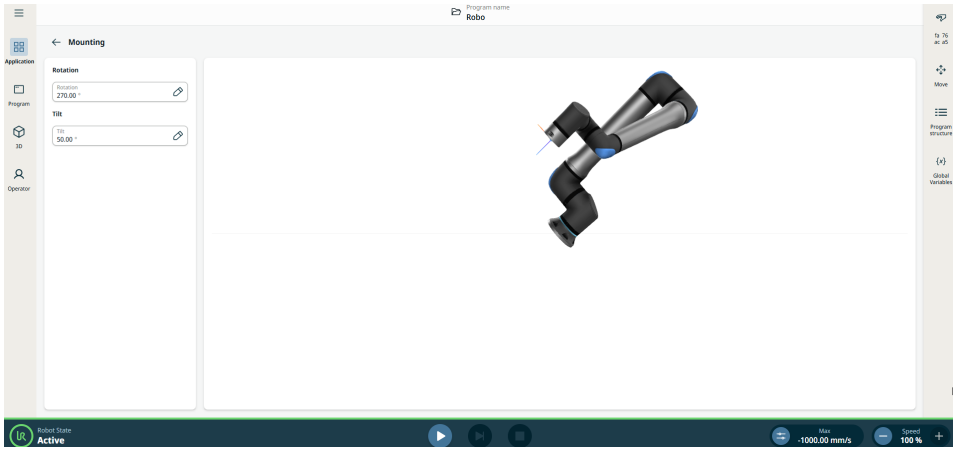
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

5. 以下のタッチジェスチャーを使用して、ロボットアームの表示を調整できます。現在のビューのみが変更されます。
   - **ボタンを押しながら、時計** 回りまたは反時計回りに回してください。

     機能：ロボットの視線方向を変更します。
   - **ピンチ**。画面を2本の指でタッチし、指を近づけてください。

     機能：ロボットの画像を縮小表示します。
   - **展開**。画面を2本の指でタッチし、指を離してください。

     機能：ロボットの画像を拡大表示します。
6. 「回転」**フィールド**をタップし、角度の値を入力して、「**確認**」**をタップします。**
7. 「**Tilt**」**フィールド**をタップし、値を度単位で入力して、「**Confirm**」**をタップしてください。**現在の表示は、ロボットアームの構成における対応する変更を反映するように更新されます。



8. 戻る矢印をタップすると、前の画面に戻ります。

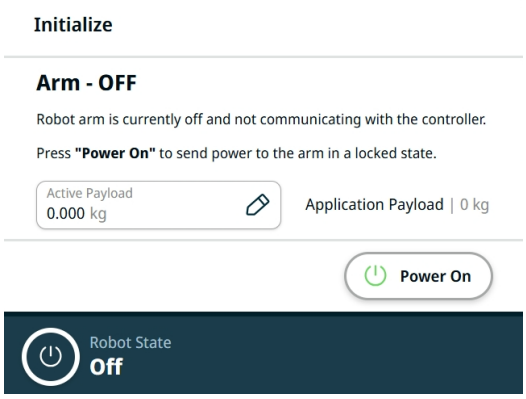
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

有効な荷重を確認する

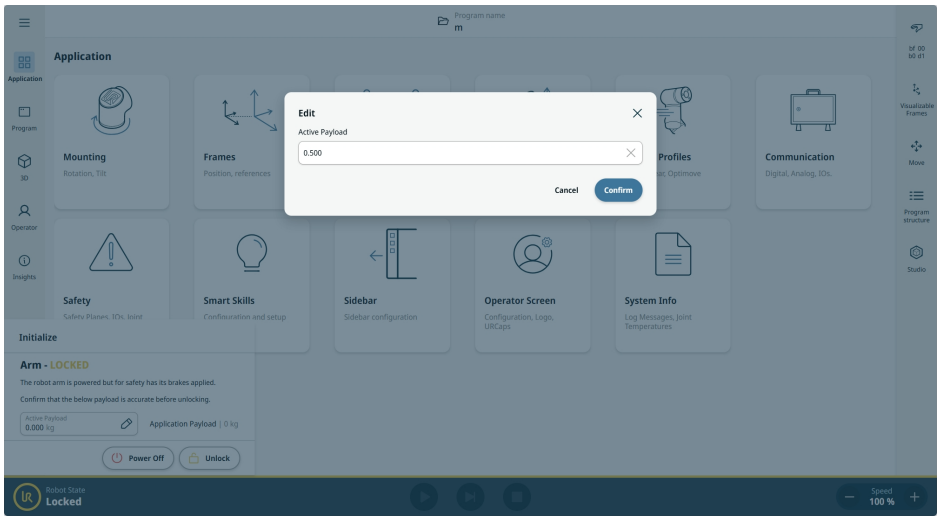
ロボットアームを起動するとブレーキシステムが解除され、ロボットアームを動かして PolyScope X を使い始めることができます。ロボットアームの電源を入れる前に、正しいアクティブ荷重が設定されていることを確認する必要があります。

1. 画面下部の「**ロボットの状態**」を確認してください。

   状態が「**非常停止」になっている場合は、**非常停止ボタンを押し続けながら回してリセットしてください。**これにより、アームは「オフ」**状態になります。
2. ロボットアームが到達しない範囲(作業空間外)に立つようにしてください。
3. 画面上の「**電源**」ボタンをタップしてください。



4. [初期化]ボックスで、[電源 **オン] をタップします。**新しいロボットの場合、またはソフトウェア更新後の初回起動時に、「ファームウェアの更新 **中」という**ダイアログが表示されることがあります。ロボットアームのファームウェア更新が完了すると、ロボットの状態は「ロック **済み」に変わります。**
5. [有効 **荷重] フィールド**で、有効荷重質量を確認します。
6. 「**有効荷重**」フィールドをタップすると、メイン画面に「**編集**」フィールドが表示されます。
7. 有効な荷重を入力し、「確認 **」をタップしてください。**



これで、ブレーキの **ロックを解除**して、ロボットアームを動かせるようになりました。

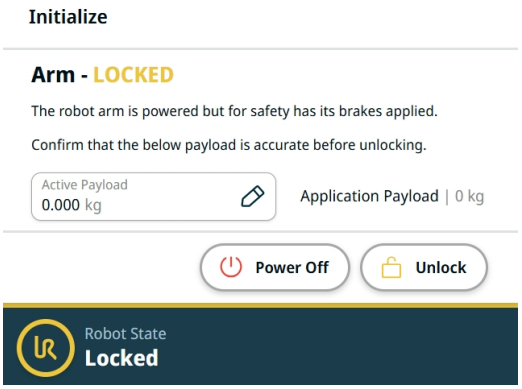
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

7.4. ロボットアームの起動

ロボットを起動する方法

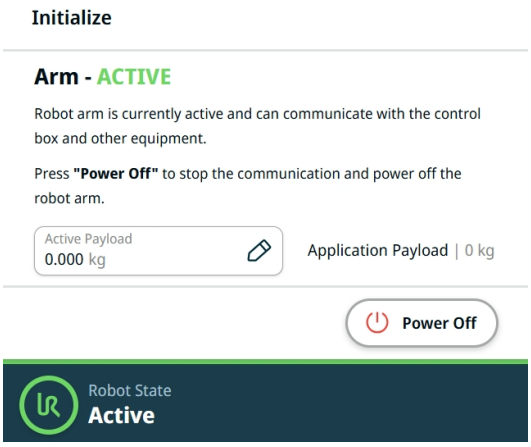
ロボットアームを起動するとブレーキシステムが解除され、ロボットアームを動かし、PolyScope X の使用を開始できるようになります。

1. フッターの左側にある電源アイコンまたは**ロボット状態**アイコンをタップします。
2. ロボットアームの状態が「**オフ**」の場合は、「初期化」ボックス内の「**電源オン**」をタップしてください。ロボットアームの状態は「**起動中**」および「**ロック中**」に変わります。
3. **ロック解除**をタップしてブレーキを解除します。



ロボットアームの初期化中には、ジョイントブレーキが解除される際に音やわずかな動きが伴います。

4. ロボットアームの状態が**アクティブ**になり、インターフェースの使用を開始できます。



5. 「**電源オフ**」をタップしてロボットアームの電源を切るか、「**フリードライブ**」を確認してロボットアームの取り付け状態を確認できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

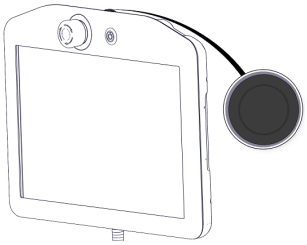
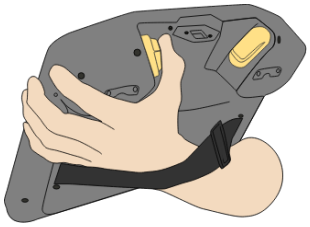
7.5. フリードライブを使用したマウントおよび荷重のテスト

説明

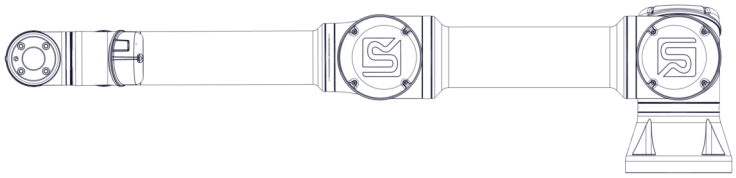
Freedriving the robot allows quickly check if the robot is functioning normally and mounting settings and payload are correctly specified.
Detailed description of the Freedrive could be found in the Freedrive section.

To test Freedrive

1. Set **Active Payload** to zero if there are no tools attached to the robot arm. Alternatively, set the **Active Payload**, TCP (tool center point) and CoG (center of gravity) according to tool specifications.
   See **Payload and Center of Gravity** for details.
2. To move the robot arm in Freedrive, see figure below.

Standard TP	3PE TP
On a standard teach pendant (TP), press and hold the Freedrive button.	On a 3PE TP, rapidly light-press, release, light-press again, and keep holding the 3PE button in this position.
	

3. Pull/Push the robot arm to a horizontally elongated position and release. See figure below.



Elongated horizontal position of UR robot

4. Verify the robot arm can maintain this position without support while you are pressing the Freedrive or 3PE button.

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

7.6. ロボットの電源を切る

ロボットアームの電源の切り方

警告

予期せぬ起動や動作により、怪我をする恐れがあります。

- ロボットアームの電源を切り、取り付けおよび取り外し作業中に予期せぬ起動が発生しないようにしてください。

1. フッターの左側にある **ロボット状態** アイコンをタップして、ロボットアームをオフにします。
   アイコンの色が緑から白に変わります。
2. ティーチペンダントの電源ボタンを押し、コントロールボックスの電源を切ります。
3. **シャットダウン** ダイアログボックスが表示された場合は、**電源オフ** をタップしてください。

以下の操作が可能になりました:

- 壁コンセントから電源ケーブルを抜きます。
- ロボットが蓄えられたエネルギーを放出するまで、30秒間お待ちください。

7.7. PolyScope X の概要

概要

PolyScope X は、ティーチペンダントにインストールされたソフトウェアであり、タッチスクリーンを介してロボットアームを操作するものです。PolyScope X インターフェースを使用すると、プログラムを作成、読み込み、実行できます。

通知

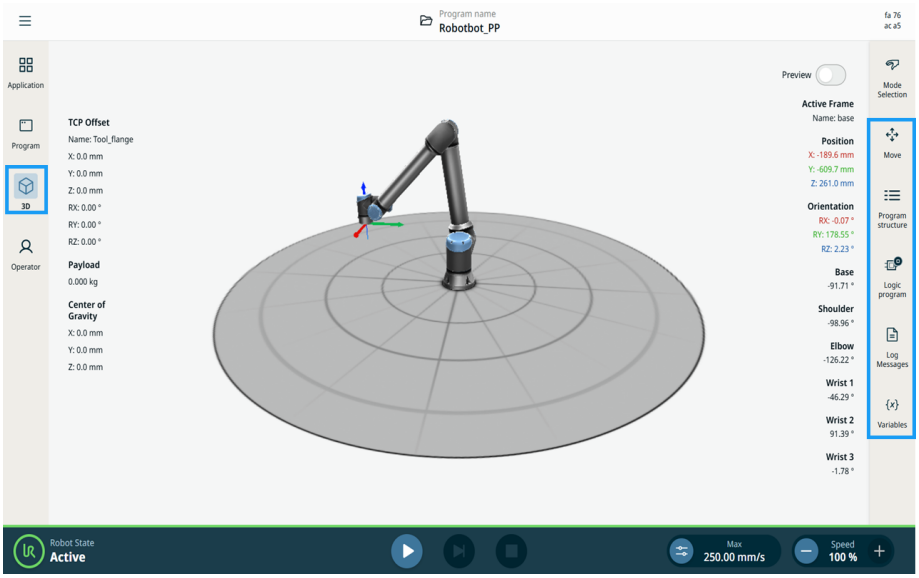
ソフトウェアは常に最新バージョンに更新してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

メイン画面の表示方法

1. メインナビゲーションの [3D ビューア] アイコン  をタップします。これにより、ロボットアームを X-Y-Z 座標で 3 次元表示できます。

2. 3D表示領域を最大限に活用するには、サイドバーのアイコン( 、  、 )  を使用してマルチタスク画面を折りたたんでください。 
   - 1回タップすると、マルチタスク画面のパネルを切り替えることができます
   - すでに選択されているアイコンをタップして、マルチタスク画面を閉じる



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

画面レイアウト

PolyScope Xの画面インターフェースは、次の図に示すように分割されています:



- **ヘッダー -** 赤枠のボックス内。「**システムマネージャー**」とも呼ばれ、プログラムの読み込み、作成、編集や、URCapsへのアクセスを行うためのフォルダが含まれています。

  3つのアイコンが含まれています:

  - メニューアイコン
  - システムマネージャー
  - 安全チェックサム
- **メインナビゲーション -** オレンジ色の枠内のボックス。**ナビゲーションハブ**とも呼ばれます。

  メイン画面を選択するためのアイコン/フィールドが含まれています:

  - アプリケーション
  - プログラム
  - 3Dビューア
  - オペレーター画面
- **サイドバー -** 青い枠のボックス内。「マルチタスク**画面**」とも呼ばれます。

  マルチタスク画面を選択するためのアイコン/フィールドが含まれています:

  - モード選択
  - 移動
  - プログラム構造
  - ロジックプログラム
  - ログメッセージ
  - 変数
- **フッター -** 緑色の枠で囲まれたボックス内。**ロボットコントロールバー**とも呼ばれます。

  ロボットの状態、速度、プログラムの実行/再生を制御するためのボタンがあります。

  - ロボットの状態の初期化
  - 再生 / 一時停止 / 停止
  - 高速手動モード
  - スピードスライダ

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

画面の組み合わせ

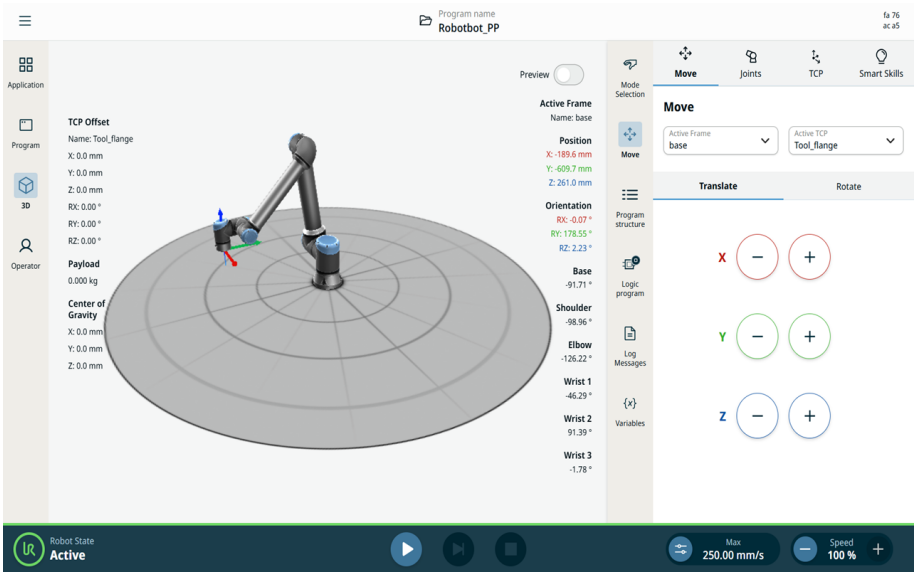
ロボットの操作画面はメイン画面とマルチタスク画面からなります。
マルチタスク画面はメイン画面から独立しているため、個別のタスクを実行できます。例えば、マルチタスク画面でロボットアームを動かしながら、メイン画面でプログラムを設定できます。必要ない場合は、マルチタスク画面を非表示にすることもできます。

- **メイン画面**

  ロボットのアクションを管理してモニタリングを行うフィールドとオプションがあります。

- **マルチタスク画面**

  多くの場合メイン画面に関連するフィールドとオプションがあります。



メイン画面とマルチタスク画面

マルチタスク画面を表示/非表示にする

1. サイドバーで任意のアイコンをタップすると、マルチタスク画面が表示されます。
   サイドバーが画面の中央まで展開し、マルチタスク画面が表示されます。
2. マルチタスク画面を非表示にするには、サイドバーで現在選択されているアイコンをタップします。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

7.8. [アプリケーション] タブ

[アプリケーション] タブではロボットおよびPolyScope Xの全体的な性能に影響を与える設定を構成できます。

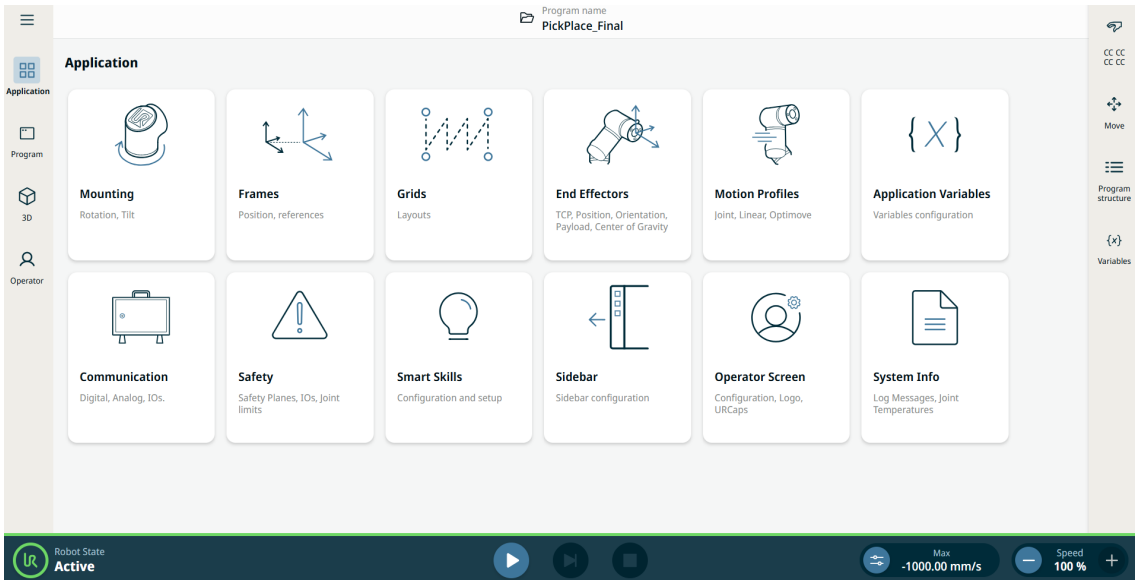


図 1.3: *アプリケーションボタンを表示するアプリケーション画面。*

[アプリケーション] タブを使用して、次の設定画面にアクセスします。

- 据え付け
- フレーム
- Grids アプリケーション
- エンドエフェクターの用途
- 移動プロファイル
- アプリケーション変数
- コミュニケーション
- 安全
- Smart Skills アプリケーション
- [アプリケーション] タブのサイドバー
- オペレーター画面アプリケーション
- システム情報

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

7.9. 3PEティーチペンダントを使用してロボットを動かす

説明

フリードライブを使用すると、ロボットアームを希望の位置に手動で引き込むことができます
ほとんどのロボットサイズでは、フリードライブを有効にする最も一般的な方法は、ティーチペンダントのフリードライブボタンを押すことです。フリードライブを有効にして使用するその他の方法については、次のセクションで説明します。
フリードライブでは、ブレーキが解除されるため、ロボットアームのジョイントはほとんど抵抗なく動きます。フリードライブのロボットアームが事前に定義された制限または平面に近づくと、抵抗が増加します。このため、ロボットを位置に引き込むのが重く感じられます。

警告

予期せぬ動きにより、人身傷害が発生する可能性があります。

- 設定されている荷重が、使用中の荷重と一致していることを確認します。
- 正しい荷重がツールフランジにしっかりと取り付けられていることを確認します。

Freedrive の有効化

以下の方法でフリードライブを有効にできます。

- 3PE ティーチペンダントを使う。
- ロボットでフリードライブを使う。
- I/O アクションの使用.

通知

ロボットアームの移動中にフリードライブを有効にすると、ドリフトや障害が発生するおそれがあります。

- ロボットを押したり、ロボットに触れたりしている間はフリードライブを有効化しないでください。

3PEティーチペンダント

3PE ティーチペンダントのボタンを使用してロボットアームをフリードライブさせるには:

1. 3PE ボタンを素早く軽く押して離し、再度軽く押してその位置で保持します。

これで、軽押しを維持したまま、ロボットアームを希望の位置に動かすことができます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロボットでのフリードライブ

ロボット で フリードライブ を使用して、PolyScope 内でロボットアームを動かすには:

1. メインナビゲーションで、**アプリケーション**をタップし、次に **安全** をタップします。
2. **[ロック解除]** をタップし、パスワードを入力します。
3. [安全 I/O] で、**[入力]** をタップします。
4. **機能** のドロップダウンメニューで、**フリードライブ 有効入力** までスクロールします。
5. **[適用]** と **[適用し再起動する]** をタップして、ロボットアームを再起動します。
6. **[構成の確認]** をタップします。
7. 希望する通りにロボットアームを動かします。

バックドライブ

ロボットアームの初期化中、ロボットのブレーキが解除された際に多少の振動が起きる場合があります。ロボットが衝突寸前の場合など、いくつかの状況では、これらの振動は望ましくありません。ロボットアームのブレーキすべてを解除することなく特定のジョイントを強制的に目的の位置まで動かすときは後退動作を使用します。

ヘビー・フリードライブ

ロボットアームの電源が入っており、ブレーキが解除されている場合、関節に力を加えることで動かすことができます。動作を開始するために必要な力は、安全設定で指定された力制限によって決まります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8. インストール

8.1. 電気的な警告と注意

警告 アプリケーションを設計してインストールする場合を含め、すべてのインターフェイスグループについて、以下の警告に従ってください。



警告

以下のすべての警告に従わないと、安全機能がオーバーライドされて、重傷や死亡につながる恐れがあります。

- 安全信号を、安全レベルが適切である安全 PLC ではない PLC には接続しないでください。安全インターフェースの信号を、通常の I/O インターフェース信号から切り離すことが重要です。
- すべての安全関連信号は、冗長性を持って(独立した 2 チャンネル) 構築する必要があります。
- 1 つの故障が安全機能の損失につながらないよう、これら 2 つの独立したチャンネルの分離性を維持してください。



警告:電流

以下のすべての警告に従わないと、電気障害による重傷や死亡につながる恐れがあります。

- 浸水の定格のないすべての機器が必ず乾燥状態を維持できるようにしてください。本製品の中に水が入った場合、すべての電源をロックアウト・タグタウトし、お住いの地域の Universal Robots サービス提供業者に連絡して支援を求めてください。
- ロボットに付属のケーブルのみを使用してください。ケーブルが屈曲するような用途でロボットを使用しないでください。
- ロボット I/O にインターフェースケーブルを設置する際は、注意を払ってください。底の金属板は、インターフェースケーブルとコネクター用です。穴を開ける前に金属板を外してください。削りくずをすべて取り除いてから、金属板を再度取り付けてください。適切なサイズのグランドを使用してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.



注意

具体的な IEC 規格で定義されたものよりも高いレベルの信号の妨害は、ロボットの予期しない動作を引き起こす可能性があります。次の点に注意してください。

- ロボットは、**電磁両立性(EMC)** に関する国際IEC規格に従って試験されています。非常に高い信号レベルや過度の露出は、恒久的にロボットを損傷する可能性があります。EMC 問題は、普通、溶接工程で起こることがわかっており、通常はログにエラーメッセージによってプロンプトが表示されます。Universal Robots では、EMC 問題に起因する損害については一切責任を負いません。
- コントロールボックスと他の機械や工場機器を接続する I/O ケーブルは、追加試験を実施した場合を除き、30m 以上の長さにしないでください。



接地

マイナス接続はGNDと称され、ロボットやコントロールボックスのシールドに接続されます。言及されるすべての GND 接続は、電源用および信号用のみです。PE(保護接地) の場合は、コントロールボックス内のアースの記号が付いている M6 サイズのねじ接続を使用します。接地線は、少なくともシステム内の最大電流の電流定格を有するものとします。



マニュアルを参照

コントロールボックス内のいくつかの I/O は、通常または安全関連 I/O のいずれかに設定できます。「電気的インターフェースの章」をすべてよく読み、理解してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.2. コントロールボックス接続ポート

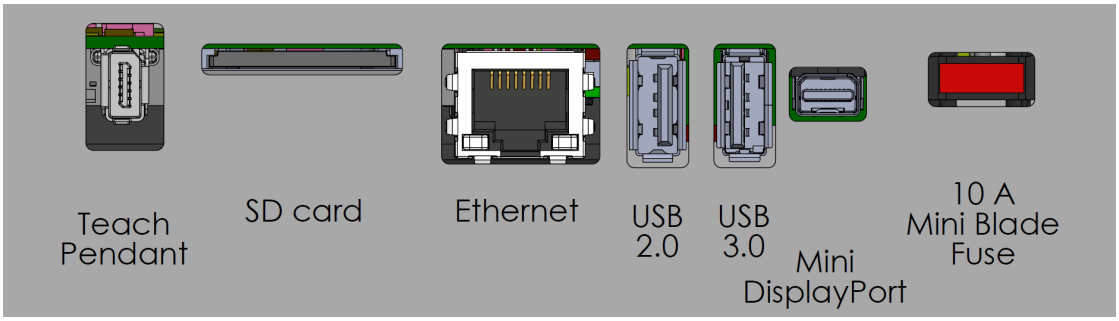
説明

コントロールボックスの I/O インターフェイスグループの下側には、以下に説明する外部接続ポートとヒューズが装備されています。コントロールボックスキャビネットのベースには、接続ポートにアクセスするための外部コネクターケーブルを配線するためのキャップ付きの開口部があります。

外部接続ポート

外部接続用のポートは次のとおりです。

- ティーチペンダントポート：ティーチペンダントを使用してロボットアームを制御またはプログラムします。
- SD カードポート：SD カードを挿入します。
- イーサネットポート ：イーサネットタイプの接続が可能になります。
- Mini DisplayPort：DisplayPort を使用するモニターをサポートします。このポートで DVI または HDMI を使用するには、アクティブコンバーターが必要です。
- ミニブレードヒューズ：外部電源を接続するときに使用します。



通知

コントロールボックスの電源がオンの状態でティーチペンダントを接続または切断すると、機器の損傷が発生する可能性があります。

- コントロールボックスがオンのときはティーチペンダントを接続しないでください。
- ティーチペンダントを接続する前に、コントロールボックスの電源をオフにしてください。

通知

コントロールボックスの電源を入れる前にアクティブアダプターを差し込まなかった場合は、映像がディスプレイに正常に映らない可能性があります。

- コントロールボックスの電源を入れる前に、アクティブアダプターを接続します。
- 場合によっては、コントロールボックスの電源を入れる前に外部モニターの電源を入れる必要があります。
- 一部のアダプターは追加設定なしでは機能しないので、バージョン 1.2 をサポートするアクティブアダプターを使用してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.3. イーサーネット

説明

イーサネット インターフェースは以下の目的で使用できます。

- MODBUS、EtherNet/IP、PROFINET。
- リモート アクセスと制御。

イーサネット ケーブルを接続するには、コントロールボックスの底部にある穴に通し、ブラケットの下側にあるイーサネット ポートに差し込みます。
コントロールベースにあるキャップを適切なケーブルグランドに交換しケーブルをイーサネット ポートに接続します。



電気仕様は以下の表に示されています。

パラメーター	最小	通常	最大	単位
通信速度	10	-	1000	Mb/s

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.4. 3PE ティーチペンダントの設置設定

説明

3 ポジションイネーブルティーチペンダント (3PE TP) は、手動制御を強化するために設計された安全上重要なインターフェースです。ティーチペンダントに直接組み込まれた 3PE ボタンにより、オペレーターが適正な握りを維持している場合にのみ、ロボットの動作を開始できます。

8.4.1. ハードウェアの設置

ティーチペンダントの取り外し方

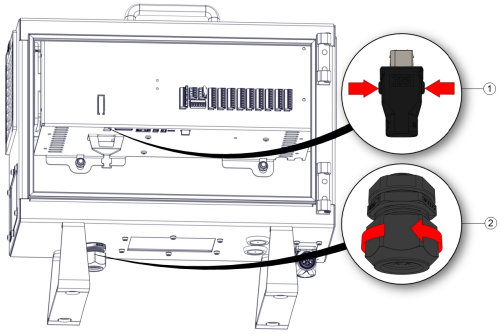
通知

ティーチペンダントを取り外すと、システムが起動時に障害を報告する可能性があります。

- 必ずティーチペンダントの種類に合った構成を選択するようにしてください。

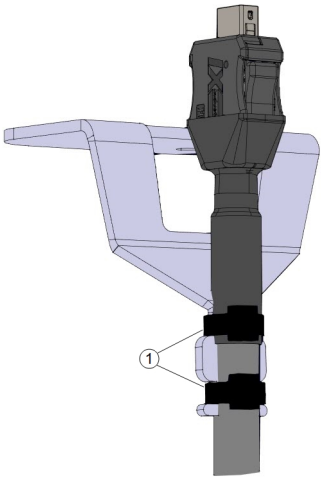
標準ティーチペンダントを取り外すには:

1. コントロールボックスの電源をオフにし、電源から主電源ケーブルを取り外します。
2. ティーチペンダントケーブルの取り付けに使用されている 2 本のケーブルタイを取り外し、廃棄します。
3. ティーチペンダントプラグ両側のクリップを図のように押し込み、引き下げてティーチペンダントポートから外します。
4. コントロールボックスの下にあるプラスチック製グロメットを完全に開いて緩め、ティーチペンダントプラグとケーブルを取り外します。
5. ティーチペンダントケーブルとティーチペンダントをそっと取り外します。



1	クリップ	2	プラスチック製グロメット

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.



1	ケーブルタイ

3PE ティーチペンダントの設置方法

1. ティーチペンダントプラグとケーブルをコントロールボックスの下から差し込み、プラスチック製グロメットを完全に閉じて締め付けます。
2. ティーチペンダントプラグをティーチペンダントポートに押し込んで接続します。
3. 2本の新しいケーブルタイを使用してティーチペンダントケーブルを取り付けます。
4. 主電源ケーブルをコントロールボックスの電源に接続し、電源をオンにします。

ティーチペンダントには常に一定の長さのケーブルが付いており、適切に保管されていない場合はつまずく恐れがあります。

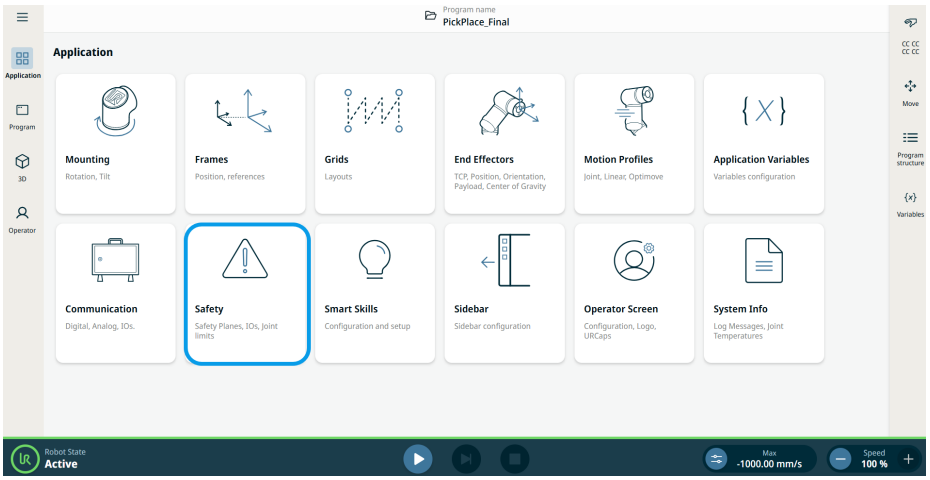
- つまずくおそれがありますので、ティーチペンダントとケーブルを常に適切に保管してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

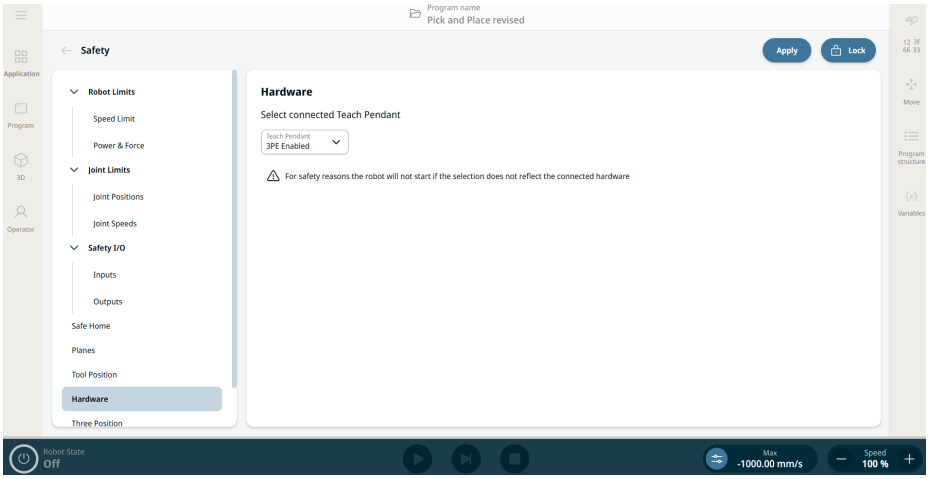
8.4.2. ソフトウェアのインストール

3PE TP ソフトウェアの設定方法

1. PolyScope の左側メニューで、**[アプリケーション]** をタップし、**[安全]** を選択します。



2. **[ハードウェア]** と **[ロック解除]** ボタンをタップします。



3. パスワードを入力し、**[確認]** をタップします。ティーチペンダントが有効になりました。
4. **[適用]** をタップしてシステムを再起動します。PolyScope が実行し続けます。
5. **[適用し再起動する]** をタップし、**[設定を確認]** をタップして、3PE ティーチペンダントソフトウェアのインストールを完了します。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

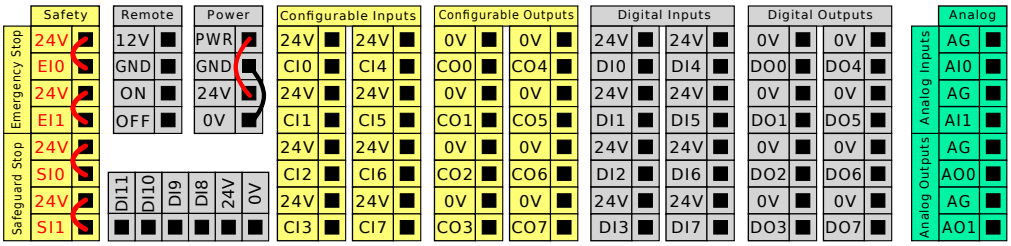
8.5. コントローラーI/O

説明

コントロールボックス内部の電気的インターフェースは、各種入出力 I/O で構成されています。これにより、ロボットアームと様々な機器との間で通信や設定を行うことができます。I/O グループの内訳：

- デジタル(24V)
- コンフィギュラブル(24V)
- アナログ
- 安全(24V)

下図は、コントロールボックス内部の電気的インターフェースグループのレイアウトです。下図に示すように、配色の目的を理解し、正しく配線してください。



赤の印字を伴った黄色	安全信号専用
黒の印字を伴った黄色	安全設定可能
黒の印字を伴ったグレー	汎用デジタル I/O
黒の印字を伴った緑色	汎用アナログ I/O

I/O グループ

記載されている 3 種類の入力はすべて電気仕様が共通なため、同じ手順でロボットを設置できます。

- 安全I/O。
- 設定可能なI/O。
- 汎用I/O。

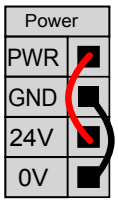
> **通知**
> 構成可能な I/O は、安全関連 I/O または標準 I/O のいずれかとして設定できる I/Oです。これらは黒の印字を伴った黄色い端子です。

電源端子台を設定することで、デジタル I/O に内部 24V 電源または外部電源から電力を供給できます。このブロックは4つの端子で構成されています。上部の 2 つ(PWR と GND) は 24V で、24V 電源から接地されています。ブロックの下部の 2 つ(24V と 0V) の端子は、I/O 給電用の 24V 入力です。デフォルトでは、内部電源を使用する設定になっています。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

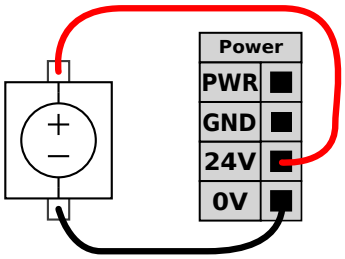
電源のデフォルト

この例で示すデフォルト構成では内部電源が使用されています



外部電源

電流がさらに必要な場合は、以下に示すように、外部電源を接続できます。
ヒューズはミニブレードタイプで、最大電流定格は 10A、最小電圧定格は 32V です。ヒューズには UL マークが付いている必要があります。ヒューズが過負荷になっている場合は、交換する必要があります。



この例では、電流を増やすための外部電源を備えた構成が示されています。

電源仕様

以下は、内部電源と外部電源の電気仕様です。

端子	パラメーター	最小	通常	最大	単位
24V 内部電源					
[PWR - GND]	電圧	23	24	25	V
[PWR - GND]	電流	0	-	2*	A
24V 外部入力要件					
[24V - 0V]	電圧	20	24	29	V
[24V - 0V]	電流	0	-	6	A

*500ms で 3.5A、もしくは 33% のデューティサイクル。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

デジタル I/O 仕様

デジタル I/O は IEC 61131-2 に準拠して構築されています。以下は電気仕様を示します。

端子	パラメーター	最小	通常	最大	単位
デジタル出力					
[COx / DOx]	電流*	0	-	1	A
[COx / DOx]	電圧降下	0	-	0.5	V
[COx / DOx]	漏洩電流	0	-	0.1	mA
[COx / DOx]	効果	-	PNP	-	タイプ
[COx / DOx]	IEC 61131-2	-	1A	-	タイプ
デジタル入力					
[EIx/SIx/CIx/DIx]	電圧	-3	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	オフ領域	-3	-	5	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	オン領域	11	-	30	V
[EIx/SIx/CIx/DIx]	電流(11 ~ 30V)	2	-	15	mA
[EIx/SIx/CIx/DIx]	効果	-	PNP +	-	タイプ
[EIx/SIx/CIx/DIx]	IEC 61131-2	-	3	-	タイプ

*負荷抵抗または誘導負荷は最長 1 時間です。

8.5.1. デジタル入力・出力

ツール出力

ツール出力には、2 つのデジタル出力フィールド、ツール出力電圧と電源電流インジケーター、およびデュアルピン電源トグルが含まれています。

- **デジタル出力(DO)** - 独立して High または Low に設定可能
- **ツール出力電圧** - 0V、12V、24V を選択可能。この設定は、ロボットコントローラーを再起動しても維持されます
- **電源** - 消費電流インジケーター
- **デュアルピン電源** - デジタル出力とツールの電源ソースを切り替えるために使用します。デュアルピン電源を有効にすると、デフォルトのツールデジタル出力(DO)が無効になります

新しい出力構成を選択すると、変更が適用されます。現在ロードされている設置設定は、新しい設定を反映して変更されます。ツールの出力が意図通りに機能することを確認した後、変更内容が失われないように設置ファイルを必ず保存してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

デジタル出力

ツール通信インターフェースを使用すると、2つのデジタル出力を個別に設定することができます。PolyScopeでは、各ピンに出力モードを設定できるドロップダウンメニューがあります。以下のオプションがあります。

- シンク:ピンをNPNまたはシンク構成に設定できます。出力がオフのとき、ピンは電流をアースに流すことができます。PWRピンと組み合わせることで、完全な回路を構成できます。
- ソース:ピンをPNPまたはソース構成に設定できます。出力がオンのとき、ピンは正電圧([IO]タブで設定可能)を供給します。GNDピンと組み合わせることで、完全な回路を構成できます。
- プッシュ/プル:ピンをプッシュ/プル構成に設定できます。出力がオンのとき、ピンは正電圧([IO]タブで設定可能)を供給します。GNDピンと組み合わせて完全な回路を構成できます。出力がオフのときは、ピンは電流をアースに流すことができます。

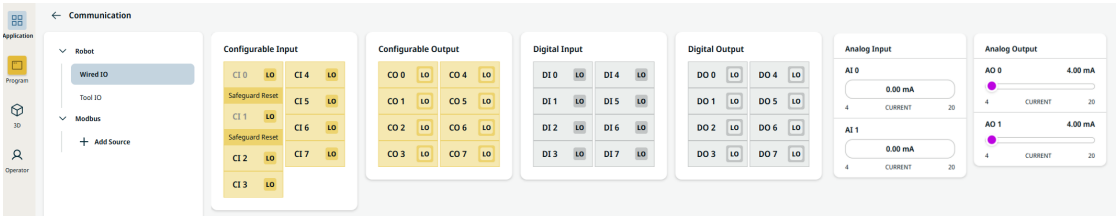
新しい出力構成を選択すると、変更が適用されます。現在ロードされている設置設定は、新しい設定を反映して変更されます。ツールの出力が意図通りに機能することを確認した後、変更内容が失われないように設置ファイルを必ず保存してください。

8.5.2. 有線I/Oタブの使用

説明

有線I/Oタブの画面では、コントロールボックスとの間で送受信されるライブI/O信号を監視および設定できます。

画面には、プログラム実行中を含め、I/Oの現在の状態が表示されます。実行中に変更があった場合、プログラムは停止します。プログラム停止時には、すべての出力信号はその状態を保持します。画面は、10Hzの周期で更新されるため、高速の信号は適切に表示されない場合があります。



設定可能なI/O

設定可能なI/Oは、[I/Oセットアップ]で定義された、特別な安全設定用に予約できます。予約されているI/Oには、デフォルト名やユーザー定義名の代わりに安全機能の名前が表示されます。

安全設定用に予約されている設定可能な入力は切り替え不可能で、LEDのみとして表示されます。

予約されていないI/Oには、次のオプションがあります:

- プログラムを開始
- プログラムを停止
- プログラムを一時停止
- フリードライブ

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

デジタル I/O

DI には次 のオプションがあります:

- プログラムを開 始
- プログラムを停 止
- プログラムを一 時 停 止
- フリードライブ

すべての DI は Low にプリセットされています。
すべての DO は、High または Low のいずれかに独 立して設 定されます。

アナログ I/O

アナログI/Oは、電 流 [4-20mA] または電 圧 [0-10V] 出 力 のいずれかに設 定できます。これらの設 定は、ロボットコントローラーを再 起 動しても維 持され、設 置 設 定に保 存されます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.5.3. ドライブ電源インジケーター

説明

ドライブ電源インジケーターは、ロボットアームの電源がオンになっているとき、またはロボットケーブルに電源が供給されているときに点灯するライトです。ロボットアームの電源がオフになると、ドライブ電源インジケーターがオフになります。

ドライブ電源インジケーターはデジタル出力を介して接続されます。これは安全機能ではなく、安全I/Oは使用しません。

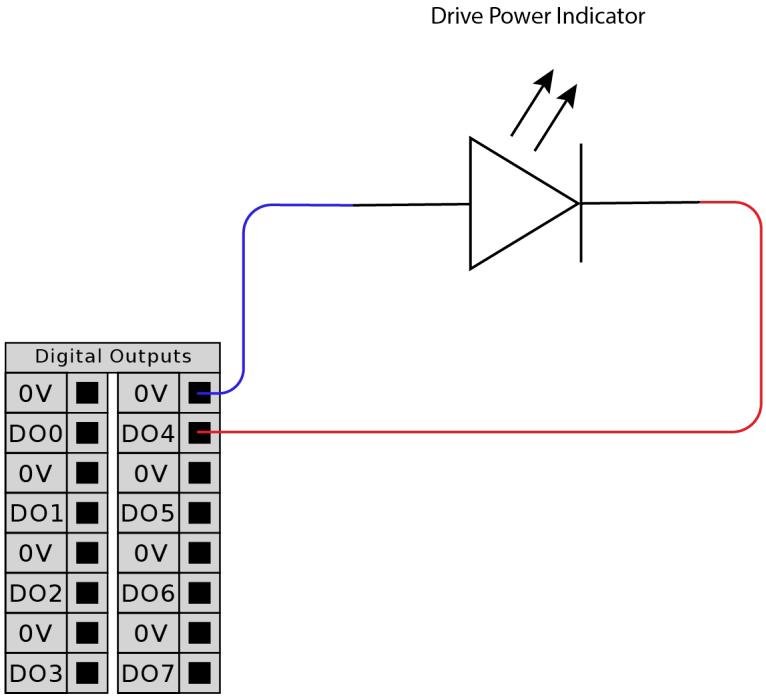
インジケータ

ドライブ電源インジケータは、24VDCで動作できるライトになります。

インジケーターを設定する方法

インジケータを設定するには、ライトと出力用の配線が必要です。

1. 下の図に示すように、ドライブ電源インジケーターをデジタル出力に接続します。
2. ドライブ電源インジケータが正しく接続されていることを確認します。
   - ロボットアームの電源を入れ、ライトが点灯することを確認できます。
   - ロボットアームの電源を切り、ライトが消えることを確認できます。

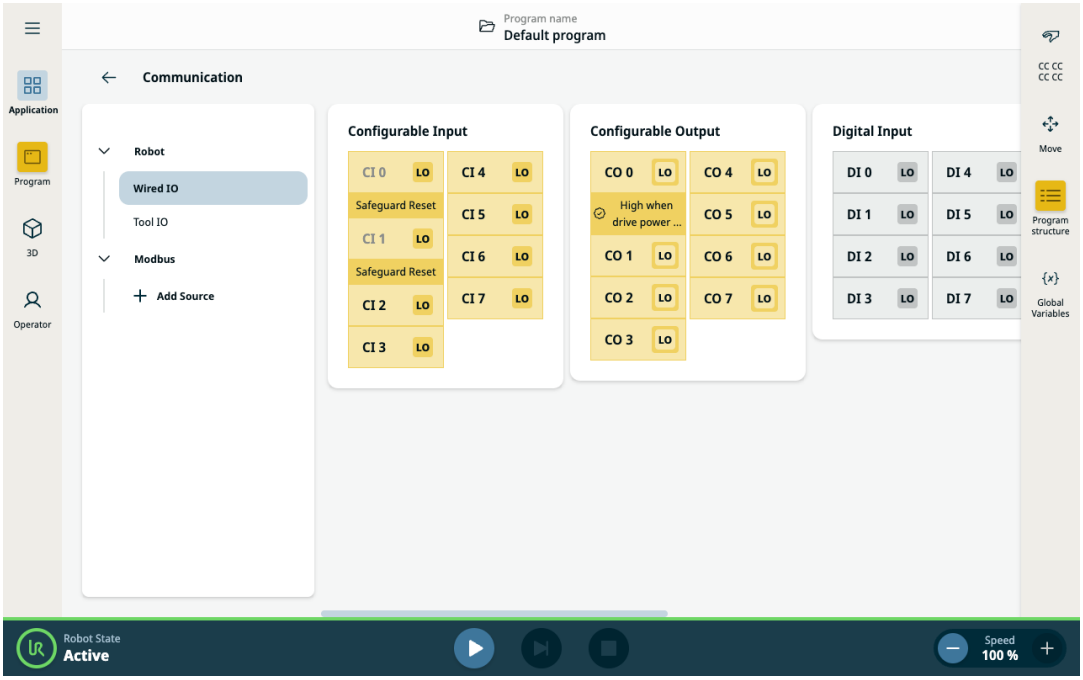


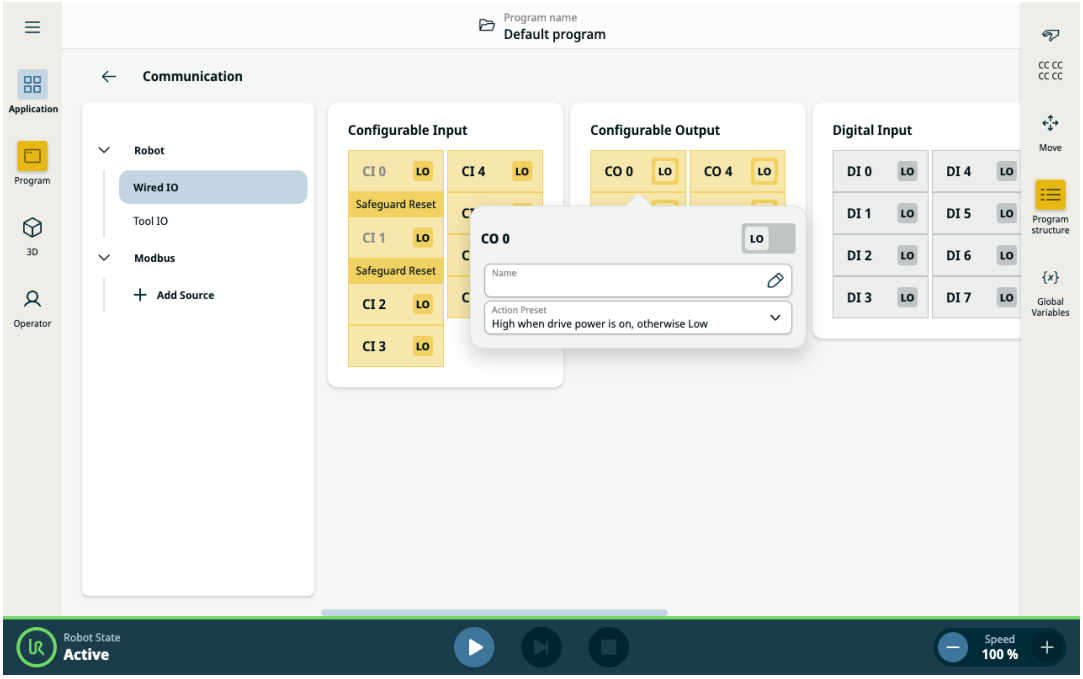
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

インジケータを設定する方法

1. ナビゲーションメニューで、**アプリケーション** をタップします。
2. **コミュニケーション**を選択します。
3. サイドメニューで、**有線 IO** を選択します。
4. 希望する出力タイプまでスクロールし、タップして次のいずれかを選択します。
   - 設定可能な出力
   - デジタル出力
   - アナログ出力
5. **アクションプリセット**を選択します

   選択した出力に名前を付けることができます
6. ドロップダウンメニューで**ドライブの電源がオンの場合は High、それ以外の場合は Low** を選択します。





Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.6. 安全 I/O

安全 I/O

このセクションでは、専用安全入力(黄色い端子に赤いテキスト)と安全 I/O として構成する場合の構成可能な I/O(黄色い端子に黒いテキスト)について説明します。
安全装置と機器の設置設定は、「安全」章の安全に関する指示とリスクアセスメントに従って実施してください。
すべての安全 I/O は対になっているため(冗長性)、単一の障害によって安全機能が失われることはありません。ただし、安全 I/O は 2 つの分離性を維持する必要があります。

恒常的な安全入力の 2 つの種類は次の通りです:

- **ロボット緊急停止** 緊急停止機器専用
- **セーフガード停止** 保護デバイス用

表

以下に機能的な違いを示します。

	非常停止	予防停止	3PE 停止
ロボット移動停止	はい	はい	はい
プログラム実行	一時停止	一時停止	一時停止
駆動力	オフ	オン	オン
リセット	手動	自動または手動	自動または手動
使用頻度	低頻度	毎サイクルから低頻度の範囲	毎サイクルから低頻度の範囲
再開が必要	ブレーキ解除のみ	いいえ	いいえ
停止カテゴリー(IEC 60204-1)	1	2	2
モニタリング機能の性能レベル(ISO 13849-1)	PLd	PLd	PLd

安全上の注意

構成可能な I/O を、緊急停止出力など、追加的な安全 I/O 機能を設定するために使用します。
PolyScope インターフェイスを使用して、安全機能用の構成可能な I/O セットを定義します。

注意

定期的に安全機能の検証および試験を行わないと、危険な状況につながる恐れがあります。

- ロボットの運転を開始する前に必ず安全機能を検証してください。
- 必ず定期的に安全機能の試験を行ってください。

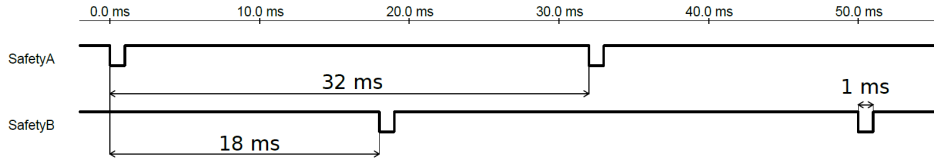
OSSD 信号

構成済みの安全入力および恒常的な安全入力はすべてフィルターにかけられ、3ms未満のパルス幅でOSSD安全機器を使用できるようにしています。安全入力は1ミリ秒毎にサンプリングされ、入力の状態を最終7ミリ秒間の間に最も多く確認された入力信号により判定します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

OSSD安全信号

安全出力が非アクティブ/高のときにOSSDパルスを出力するようにコントロールボックスを設定できます。OSSDパルスは、安全出力をアクティブ/低にするコントロールボックスの能力を検出します。OSSDパルスが出力に対して有効になっている場合、32 msごとに1 msの低パルスが安全出力に生成されます。安全システムは、出力が電源に接続されたときに検出し、ロボットをシャットダウンします。
以下の図は、チャネル上のパルス間の時間(32 ms)、パルス長(1 ms)、および一方のチャネル上のパルスから他方のチャネル上のパルスまでの時間(18 ms)を示しています。

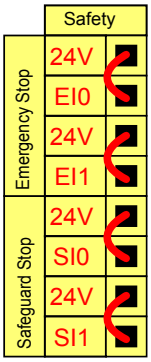


安全出力用にOSSDを有効化する方法

1. ヘッダーで、[**Installation**]をタップし、[**Safety**]を選択します。
2. [**Safety**]で、[**I/O**]を選択します。
3. [I/O]画面の[出力信号]で、目的のOSSDチェックボックスをオンにします。OSSDチェックボックスを有効にするには、出力信号を割り当てる必要があります。

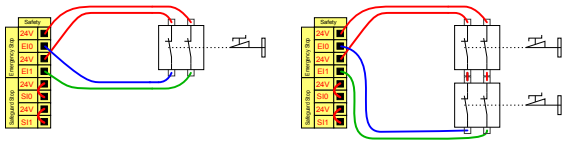
デフォルト安全構成

ロボットは、安全機器を追加することなく運用できるデフォルト構成でお届けします。



緊急停止ボタンの接続

ほとんどの応用において1つ以上の追加緊急停止ボタンを必要とします。以下の図は1つ以上の緊急停止ボタンを接続する方法を示しています。



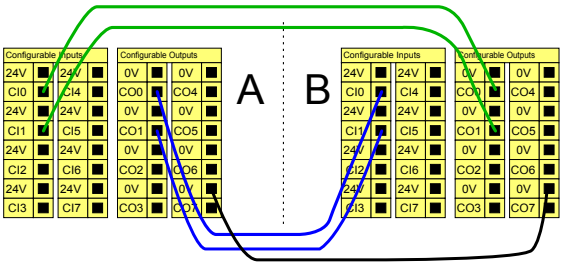
Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

他の機械との緊急停止ボタンの共有

次のI/O機能をGUIを介して設定することによりロボットとその他の機械との間で緊急停止機能を共有できます。ロボット緊急停止入力は共有目的で使用できません。2つ以上のURロボットまたは機械を接続する必要がある場合は、緊急停止信号を制御するため、安全PLCを使用する必要があります。

- 構成可能な入力の対:外部非常停止。
- 構成可能な出力の対:システム停止。

下の図は、URロボットが緊急停止機能を共有する方法を示しています。この例では、構成されたI/Oとして、CI0-CI1とCO0-CO1を使用しています。

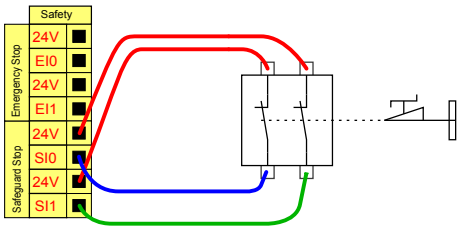


自動再開付き予防停止

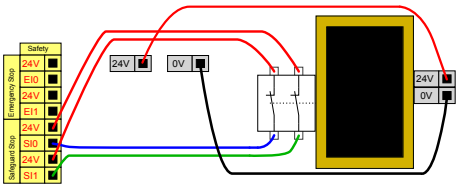
この構成はオペレーターがドアを通り、後ろで閉められないときにのみ使用できます。構成可能なI/Oは、ドア外部にロボットの運動を再開するためのリセットボタンを設定する目的で使用されます。ロボットは信号が回復した場合に自動的に運動を再開します。

警告

安全境界線の内側から信号が回復できる場合は、この構成を使用しないでください。



この例では、ドアが開くとロボットが停止する基本的な安全装置であるドアスイッチが示されています。

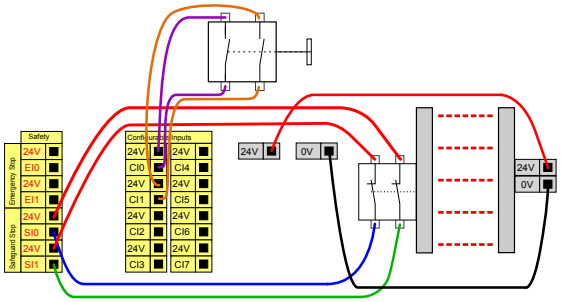


この例では、自動再開が適切な安全装置である安全マットが示されています。この例は、セーフティレーザースキャナにも当てはまります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

リセットボタンでの予防停止

光カーテンとの対話するために予防インターフェースを使用する場合は、安全境界線の外部にリセットボタンが必要です。リセットボタンには必ず 2 チャンネルタイプを使用してください。この例では、リセット用に構成された I/O は CI0-CI1 です。



Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.6.1. 安全 I/O 信号

説明 I/O には入力と出力があり、各機能がカテゴリー 3 と PLd I/O 機能を提供するように対になっています。

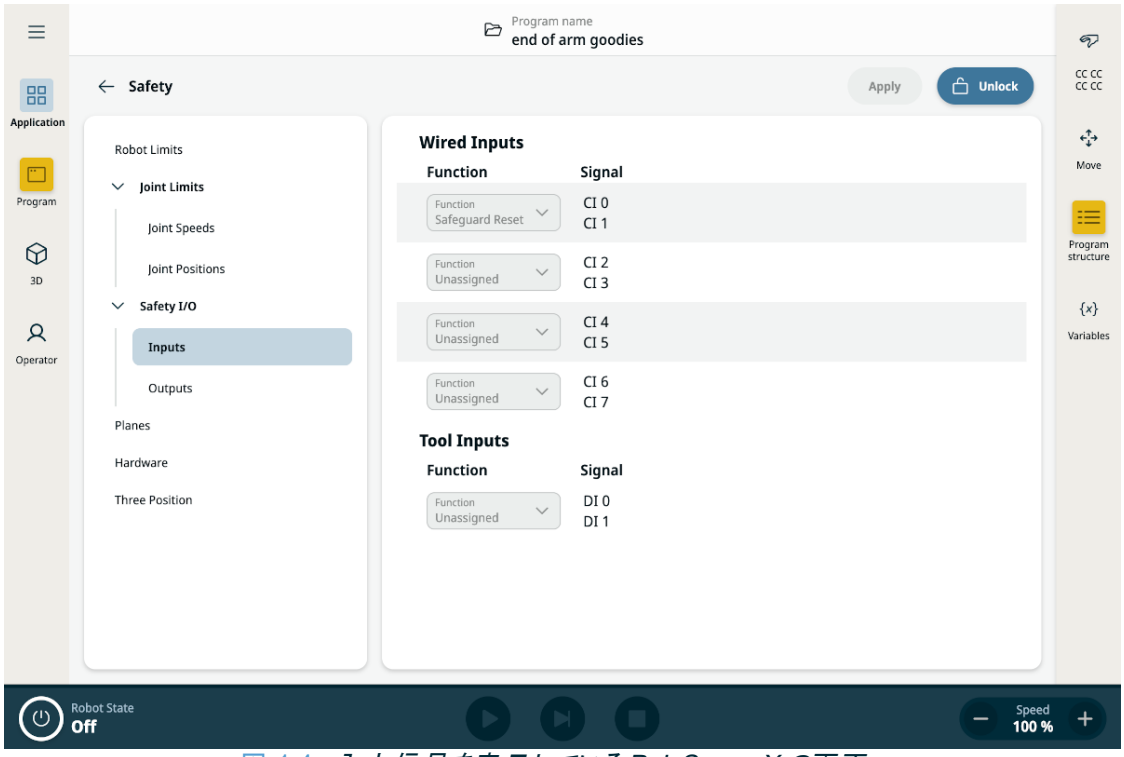
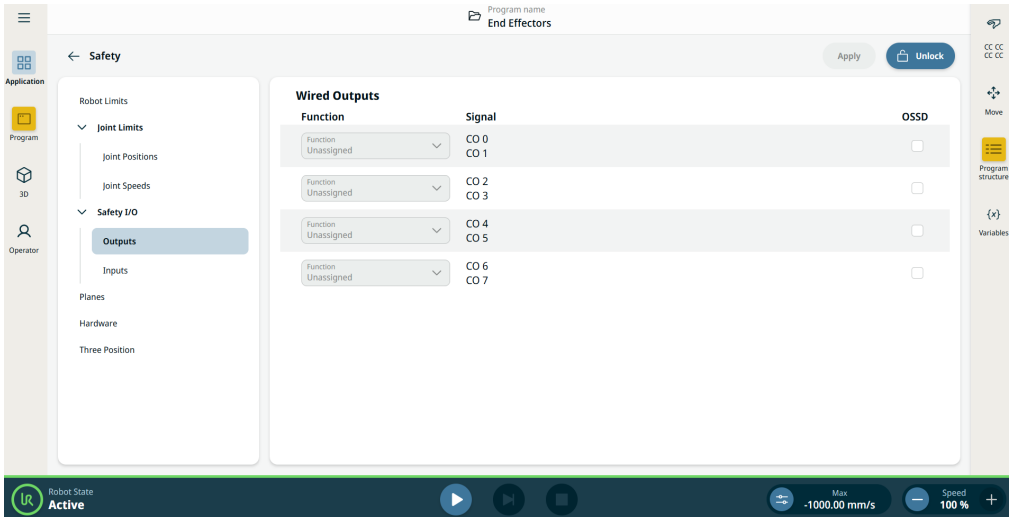


図 1.4: 入力信号を表示している PolyScope X の画面。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

コントロールボックス入力

入力内容は以下の表に記載されています。

非常停止ボタン	停止カテゴリー 1(IEC 60204-1) を実行し、システム停止出力が定義されていればそれを使用して他の機械に伝達します。停止は出力に接続されているすべてのもので実行されます。
ロボット緊急停止	コントロールボックス入力により停止カテゴリー 1(IEC 60204-1) を実行し、システム非常停止出力が定義されていればそれを使用して他の機械に伝達します。
外部非常停止	ロボットに対してのみ停止カテゴリー 1 (IEC 60204-1) を実行します。
減少	安全限界は全て**標準**設定または**減少**設定で適用できます。 設定されていると、入力に Low 信号が送られた場合、安全システムが減少設定に移行します。ロボットアームが減速し減少パラメーターを満たします。 安全システムは、入力がトリガーされた後ロボットが 0.5 秒未満で減少限界に入ることを保証します。ロボットアームが引き続き減少限界のいずれかを超える場合は、停止カテゴリー 0 が引き起こされます。トリガー平面によって同様に減少設定に移行する場合もあります。安全システムは同じ方法で標準設定に移行します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

コントロールボックス入力

入力内容は以下の表に記載されています:

動作モード	外部モード選択を使用すると、**自動モード**と**手動モード**が切り替わります。ロボットは、入力が *Low* の場合自動モードに、*High* の場合手動モードになります。
セーフガードのリセット	予防リセット入力の上昇エッジが発生すると、ロボットを予防停止状態から復帰させます。予防停止が発生すると、この入力はリセットがトリガーされるまで予防停止の状態を維持します。
安全装置	安全装置入力によってトリガーされる停止。安全装置によってトリガーされると、すべてのモードで停止カテゴリー 2 (IEC 60204-1) を実行します。
自動モードセーフガードストップ	自動モードで≪のみ≫停止カテゴリー 2(IEC 60204-1) を実行します。*自動モード予防停止*は、3 ポジションイネーブルデバイスが構成されており、設置されている場合のみ選択できます。
自動モードセーフガードリセット	自動モード予防リセット入力の上昇エッジが発生すると、ロボットを自動モード予防停止状態から復帰させます。
ロボットでのフリードライブ	標準 TP 上の [フリードライブ] ボタンを押すこと、または 3PE ティーチペンダントのボタンを中間点まで軽く長押しすることをしなくてもフリードライブを有効にして使用できるようにロボット上でフリードライブを設定できます。
3 ポジションイネーブルデバイス	手動モードで、外付けの 3 ポジションイネーブルデバイスを中間位置まで押したままの状態でロボットを移動する必要があります。組み込みの 3 ポジションイネーブルデバイスを使用している場合、ボタンを中間位置で押したままの状態でロボットを移動する必要があります。

警告

デフォルトの予防リセットが無効になっている場合、予防が停止をトリガーしなくなったときに自動リセットが行われます。
これは、人が安全装置の領域を通過した場合に発生する可能性があります。
安全装置によって人が検出されず危険にさらされている場合、自動リセットは規格によって禁止されています。

- 外部リセットを使用して、人が危険にさらされていない場合にのみリセットが行われるようにしてください。

警告

自動モードの予防停止が有効になっている場合、手動モードでは予防停止はトリガーされません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ツール入力

入力内容は以下の表に記載されています:

ロボットでのフリードライブ	標準 TP 上の [フリードライブ] ボタンを押すこと、または 3PE ティーチペンダントのボタンを中間点まで軽く長押しすることをしなくてもフリードライブを有効にして使用できるようにロボット上でフリードライブを設定できます。
3 ポジションイネーブルデバイス	手動モードで、外付けの 3 ポジションイネーブルデバイスを中間位置まで押したままの状態でロボットを移動する必要があります。組み込みの 3 ポジションイネーブルデバイスを使用している場合、ボタンを中間位置で押したままの状態でロボットを移動する必要があります。

入力の 1 つにすでにアクションが割り当てられている場合、ツール入力に安全機能を割り当てることはできません。
この場合、[機能] ドロップダウンボックスは無効になります。
ツール入力に安全機能が割り当てられている場合、「通信 > 」>「ツール IO 」ページで、ツール入力の名前を変更したり、ツール入力にアクションを割り当てたりすることはできません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

コントロールボックスの出力

安全システムに違反または障害が発生した場合、すべての安全出力はLowになります。つまり、非常停止がトリガーされない場合でも、システム停止出力が停止を開始するのです。
以下の安全機能出力信号を使用できます。すべての信号は、High信号をトリガーした状態が終了するとLowに戻ります:

[1]システム停止	信号は、ロボット非常停止入力または非常停止ボタンによって安全システムが停止状態になった場合に*Low*になります。デッドロックを避けるため、非常停止状態がシステム非常停止入力によりトリガーされた場合、Low信号は発生しません。
ロボットの移動	信号はロボットが動作中の場合に*Low*になり、その他の場合はHighになります。
ロボットが停止しない	信号は、ロボットが停止した場合、または緊急停止か予防停止が原因で停止処理中の場合に*High*になります。それ以外の場合はロジック低となります。
減少	信号は、減少パラメーターが有効な場合、または安全入力が減少入力で設定され、かつ現在の信号がLowである場合に*Low*になります。それ以外の場合、信号はHighです。
非減少パラメーター	これは上記で定義した減少パラメーターの逆になります。
安全な家	信号は、ロボットアームが設定された安全ホームポジションで停止している場合に*High*になります。それ以外の場合、信号は*Low*です。これは、URロボットが携帯型ロボットと統合される場合によく使用されます。
3ポジションイネーブルによる停止	3ポジションストップがアクティブな場合は信号がLow、そうでない場合はHighとなります。
非3ポジションイネーブルによる停止	3ポジションストップが非アクティブの場合は信号がLow、そうでない場合はHighとなります。

通知
システム停止出力を通じてロボットの非常停止状態を受信する外部機械はすべて、ISO 13850規格に準拠している必要があります。ロボット非常停止入力が外部非常停止デバイスに接続されている場合、この要件は特に設定において重要となります。この場合、外部非常停止デバイスが解除された際に、システム停止出力はHighとなります。これは、外部の機械で非常停止状態がリセットされ、ロボットのオペレーターによる手動操作が不要であることを意味します。つまり、安全規格に準拠するには、外部機械を再始動する際に手動操作を行う必要があります。

[1]システム停止は、以前Universal Robotsロボット用の「システム非常停止」と呼ばれていました。PolyScopeは「システム非常停止」を表示できます。

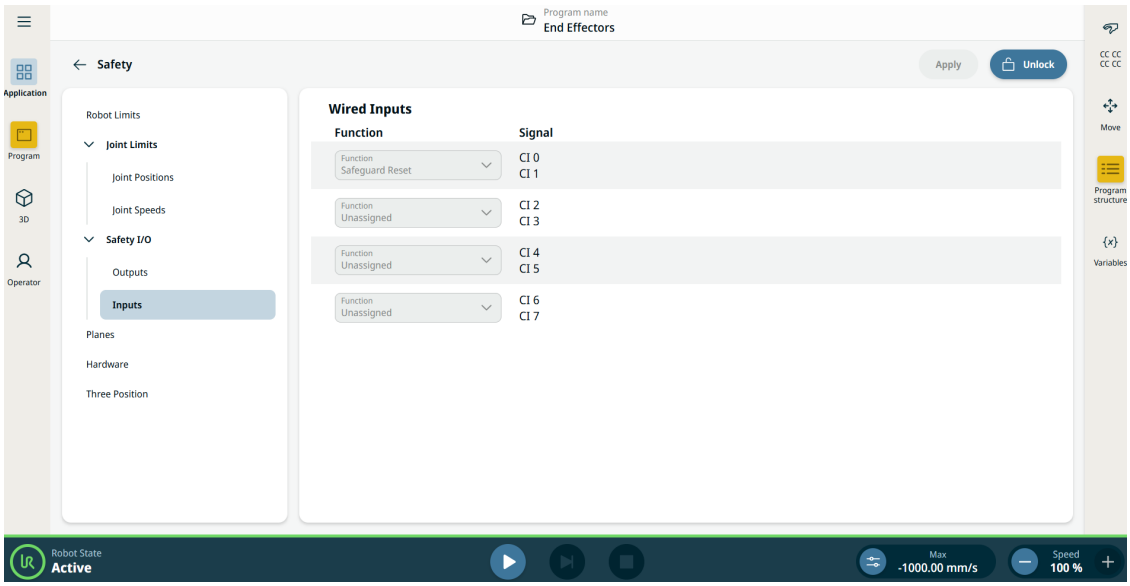
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.6.2. I/O 設定

説明

I/Oセットアップ画面を使用して、I/O信号を定義し、I/O タブコントロールでアクションを設定します。I/O信号の種類は、**入力** および **出力** の下にリストされています。



通知

I/O またはフィールドバス入力からプログラムを開始する場合、ロボットは現在の位置から移動を開始できます。PolyScope を介して最初のウェイポイントまで手動で移動する必要はありません。

入力

1. [アプリケーション] タブに移動します。
2. 安全に移動します。
3. **安全入力** セクションにある **入力** をタップします。
4. 設定をロック解除します。
5. 信号グループに機能を割り当てます。

安全機能の説明については、「安全 I/O 信号」を参照してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

使用可能な入力アクション

コマンド	アクション
開始	上昇エッジで現在のプログラムを開始もしくは再開します(リモート制御でのみ有効)
停止	ライジングエッジで現在のプログラムを停止します
一時停止	ライジングエッジで現在のプログラムを一時停止します
フリードライブ	入力がHighの場合、ロボットはフリードライブ(**フリードライブ**ボタンと同様)に入ります。 他の条件によりフリードライブが許可されていない場合、この入力は無視されます。



警告

開始入力アクションを使用している間にロボットが停止した場合、ロボットはそのプログラムを実行する前に、プログラムの最初のウェイポイントにゆっくりと移動します。開始入力アクションを使用している間にロボットが一時停止した場合、ロボットはプログラムを再開する前に一時停止した位置にゆっくりと移動します。

出力

1. [アプリケーション]タブに移動します。
2. 安全に移動します。
3. 安全 I/O セクションで[出力]をタップします。
4. 設定をロック解除します。
5. 信号グループに機能を割り当てます。

各出力信号でOSSDを有効化できます。
安全機能の説明については、「安全 I/O 信号」を参照してください。

使用可能な出力アクション

アクション	出力状態	プログラムの状態
実行していないときは低い	Low	停止または一時停止
実行していないときは高	高	停止または一時停止
走行時は高、停止時は低	Low 高	実行中, 停止または一時停止
予定されていない停車地点が少なくなっています	Low	プログラムが予定外に終了しました
予定されていない停止が少ない、それ以外の場合は高い	Low 高	プログラムが予定外に終了しました 実行中、停止中、または一時停止中
連続パルス	ハイとローの交互	実行中(プログラムを一時停止または停止してパルス状態を維持)

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

プログラム終了の原因

プログラムは、次のいずれかの理由で予期せず終了することがあります。

- ロボット停止
- 故障
- 違反
- 実行時例外

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.6.3. モード選択にI/Oを使用する

説明

ロボットは、ティーチペンダントを使用せずに運用モードを切り替えるように設定できます。つまり、自動モードから手動モードに切り替えるときや手動モードから自動モードに切り替えるときは、ティーチペンダントの使用は禁止されます。

ティーチペンダントを使用せずにモードを切り替えるには、安全 I/O 設定とモードセレクターとしてのセカンダリデバイスが必要です。

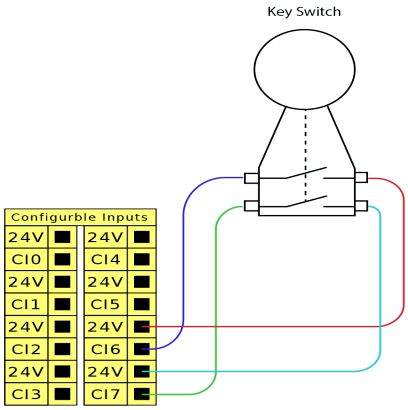
モードセレクター

モードセレクターは、冗長な電気回路設計、または専用の安全 PLC からの信号のどちらかを備えたキースイッチです。

モードセレクターの使用

キースイッチなどのモードセレクターを使用すると、ティーチペンダントを使用してモードを切り替えることができなくなります。

1. 下の図に示すように、モードセレクターを入力に接続します。
2. モードセレクターが正しく接続され、設定されていることを確認します。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

接続された安全入力を設定する方法

セカンダリデバイス接続の安全入力を構成するには、安全 I/O 画面のロックを解除する必要があります。

1. メインナビゲーションで、[**アプリケーション**] をタップします。
2. [**安全**] を選択し、[**ロック解除**] をタップします。

   プロンプトが表示されたら、パスワードを入力して [安全] 画面のロックを解除します。

   以前にパスワードを定義していない場合は、デフォルトのパスワード「`ursafe`」を使用してください。
3. [安全 I/O] で**入力**を選択します。
4. 入力ドロップダウンオプションのいずれかをタップして、入力信号の 1 つを選択します。
5. ドロップダウンリストで、**運用モード**を選択します。
6. **適用**をタップしてロボットの再起動を許可します。
7. **安全設定を確認**をタップします。

   運用モードの選択や切り替えには、セカンダリデバイスのみを使用できるようになりました。

入力がセカンダリデバイスに割り当てられると、ティーチペンダント経由のモード切り替えは無効になります。ティーチペンダントを使用してモードを切り替えようとすると、ティーチペンダントを使用して運用モードを変更できないことを確認するメッセージが表示されます。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

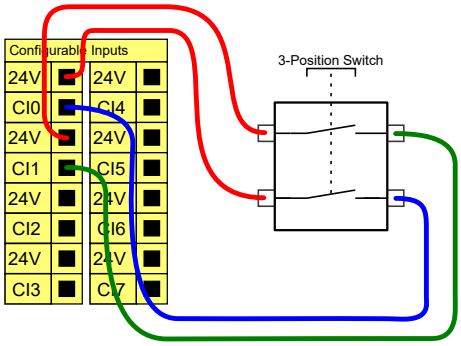
8.6.4.3 ポジションイネーブルデバイス

説明

ロボットには、3PE ティーチペンダントというイネーブルデバイスが備えられています。
コントロールボックスは、次のイネーブルデバイスの構成をサポートしています:

- 3PEティーチペンダント
- 外部 3 ポジションイネーブルデバイス
- 外部 3 ポジションデバイスと3PE ティーチペンダント

以下の図は、3 ポジションイネーブルデバイスの接続方法を示します。



注意:3 ポジションイネーブリングデバイス入力用の 2 個の入力チャンネルには、1秒の許容範囲があります。

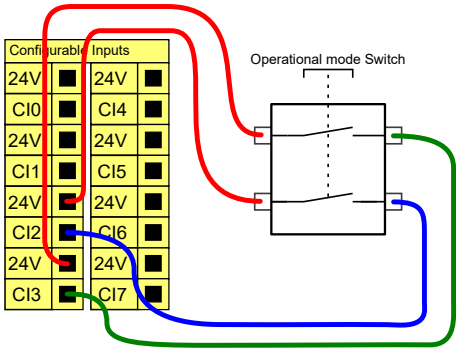
通知

UR ロボット安全システムで複数の外付け 3 ポジションイネーブルデバイスはサポートされていません。

運用モードスイッチ

3 ポジションイネーブルデバイスを使用するには、運用モードのスイッチを使用する必要があります。

以下の図に運用モードのスイッチを示しています。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.7. 汎用デジタルI/O

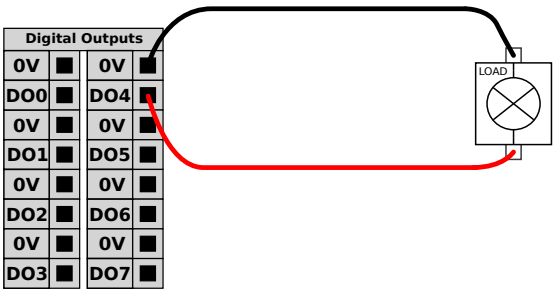
説明

スタートアップ画面には、自動読み込みとデフォルトプログラム開始、さらに起動時のロボットアーム自動初期化の設定が含まれます。

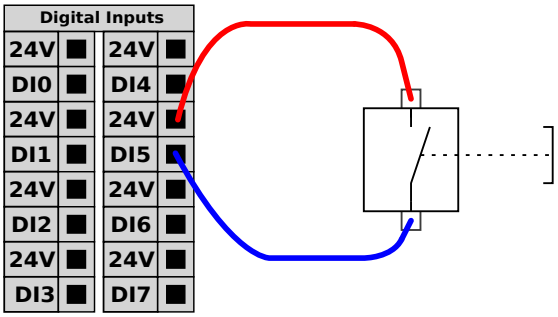
汎用デジタルI/O

このセクションでは、汎用 24V I/O(グレーの端子) と安全 I/O として構成しない場合の、構成可能な I/O (黒いテキストで記された黄色い端子) について説明します。

汎用 I/O は空気式リレーなどの装備を動かしたり、その他の PLC システムとのコミュニケーションに使用することができます。すべてのデジタル出力はプログラム実行が停止した場合に自動的に無効にすることができます。
このモードでは、プログラムが稼働していないと、出力は必ず低となります。以下のサブセクションで例を示します。
これらの例では通常のデジタル出力を使用していますが、安全機能用に構成されていない場合は、どの構成可能な出力でも同様に使用することができます。



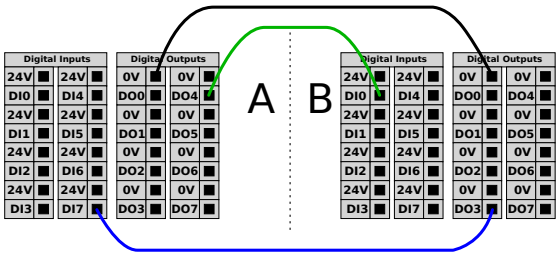
この例では、接続時にデジタル出力から負荷がどのように制御されるのかを示しています。



この例では、簡単なボタンをデジタル入力に接続する方法を示しています。

他の機械またはPLCとの間の通信

デジタル I/O は、以下のように、共通の GND(0V) が確立されており機械が PNP 技術を使用する場合において他の機器との通信に使用できます。



通知
デジタル I/O を接続するには、シールドケーブルを使用してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.7.1. リモートオン/オフ制御

説明

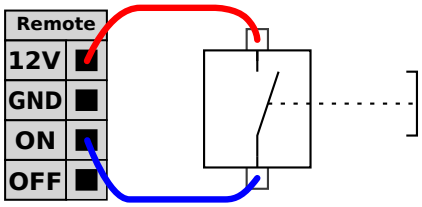
ティーチペンダントを使用せずに、リモートON/ OFF 制御を使用してコントロールボックスの電源をオンまたはオフにします。これは通常以下の場合に使用されます:

- ティーチペンダントにアクセスできない場合。
- PLC システムによる完全制御が必要な場合。
- いくつかのロボットの電源を同時にオンにしたりオフにすることが必要な場合。

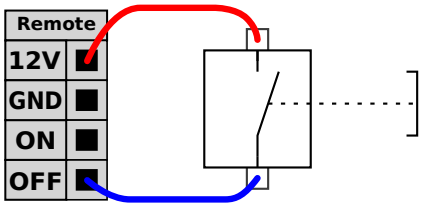
リモート制御

リモートON/OFF制御は、コントロールボックスの電源が切れていても有効な12V の小補助回路を提供できます。ON入力は短時間の有効化のみが想定されており、[POWER] ボタンと同じように動作します。[OFF] 入力は必要に応じて押し続けることが可能です。自動的にプログラムの読み込みおよび開始を行うには、ソフトウェア機能を使用してください。
以下は電気仕様を示します。

端子	パラメーター	最小	通常	最大	単位
[12V - GND]	電圧	10	12	13	V
[12V - GND]	電流	-	-	100	mA
[ON / OFF]	無効電圧	0	-	0.5	V
[ON / OFF]	有効電圧	5	-	12	V
[ON / OFF]	入力電流	-	1	-	mA
[ON]	有効時間	200	-	600	ms



この例ではリモートONボタンの接続を示しています。



この例ではリモートOFFボタンの接続を示しています。

注意

電源ボタンを長押しすると、保存せずにコントロールボックスがオフになります。

- 保存せずに**オン**入力または**電源**ボタンを押し続けないでください。
- コントロールボックスが開いているファイルを保存して正常にシャットダウンできるようにリモートオフ制御を行う場合は**オフ**入力を使用してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.8. 汎用アナログI/O

説明

アナログI/Oインターフェースは緑色の端子です。これは、他の機器との間の電圧(0-10V)または電流(4-20mA)の設定または測定に使用できます。
最高の精度を達成するには、以下の指示に従うことが推奨されます。

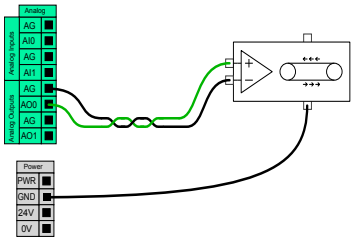
- I/Oに最も近いAG端子を使用します。対は共通モードのフィルターを使用します。
- 機器とコントロールボックスに同じGND(0V)を使用します。アナログI/Oとコントロールボックスはガルバニック絶縁されていません。
- シールドケーブルを使用してください。シールドをPower端子のGND端子に接続します。
- 電流モードで作動する機器を使用します。電流信号が干渉を受けにくいことが必要です。

電気仕様

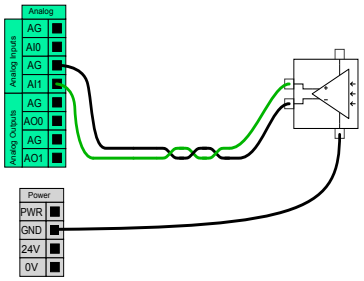
GUIで入力モードを選択できます。以下は電気仕様を示します。

端子	パラメーター	最小	通常	最大	単位
電流モードでのアナログ入力					
[AIx - AG]	電流	4	-	20	mA
[AIx - AG]	抵抗	-	20	-	オーム
[AIx - AG]	分解能	-	12	-	ビット
電圧モードでのアナログ入力					
[AIx - AG]	電圧	0	-	10	V
[AIx - AG]	抵抗	-	10	-	キロオーム
[AIx - AG]	分解能	-	12	-	ビット
電流モードでのアナログ出力					
[AOx - AG]	電流	4	-	20	mA
[AOx - AG]	電圧	0	-	24	V
[AOx - AG]	分解能	-	12	-	ビット
電圧モードでのアナログ出力					
[AOx - AG]	電圧	0	-	10	V
[AOx - AG]	電流	-20	-	20	mA
[AOx - AG]	抵抗	-	1	-	オーム
[AOx - AG]	分解能	-	12	-	ビット

アナログ出力とアナログ入力



この例ではアナログ速度制御入力でコンベヤベルトを制御する様子が示されています。



この例ではアナログセンサーを接続する様子が示されています。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8.9. 安全性の概要におけるリモートモード

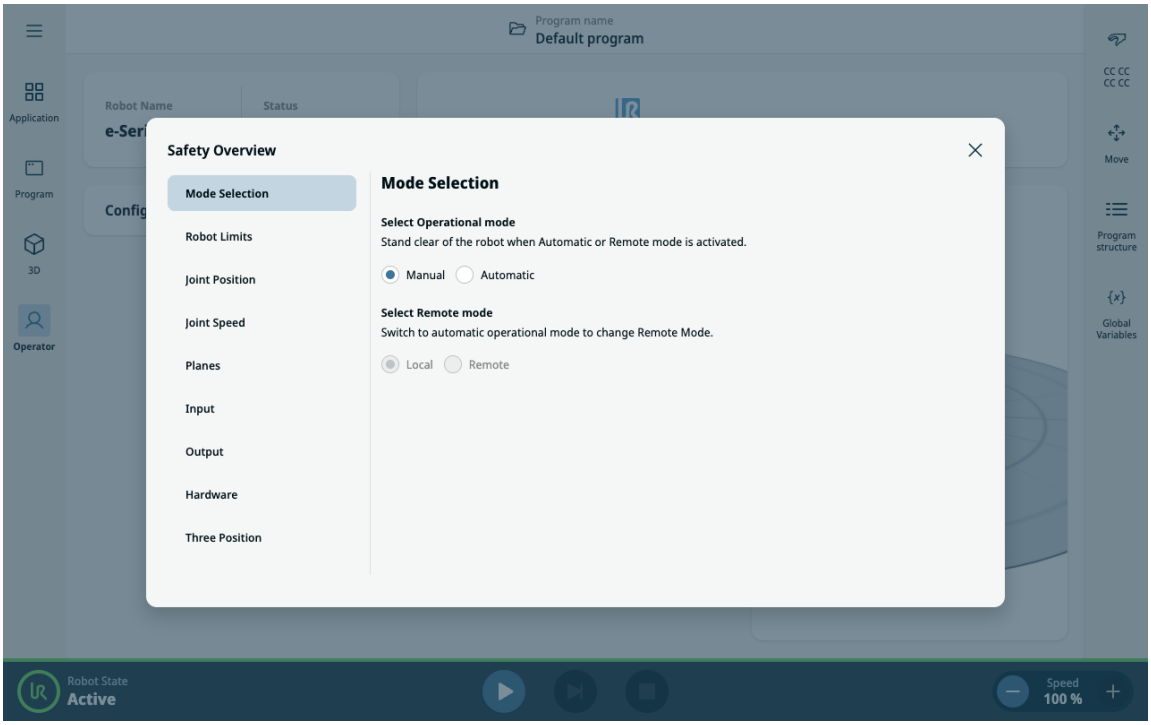
説明 有効化されると、リモートモードにより、外部デバイスがプライマリインターフェースなどの主要なサービスに接続できるようになります。

リモートモードは、[安全性の概要] ダイアログの専用スイッチで切り替えることができます。

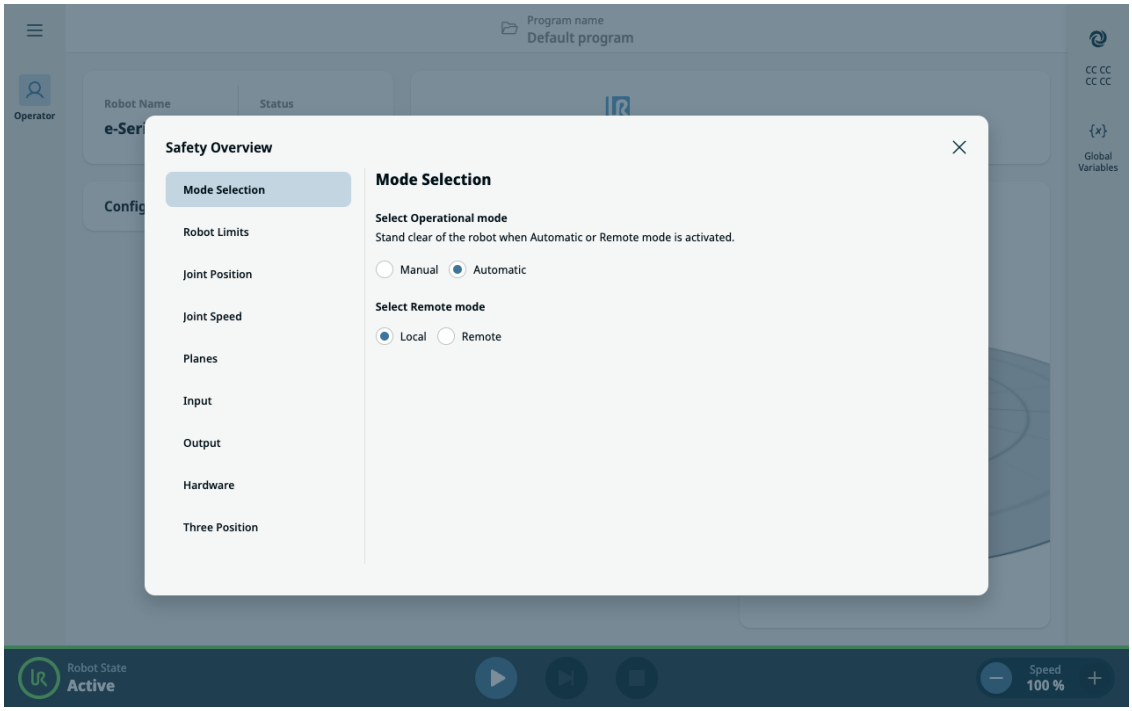
1. メイン画面で安全性の概要に移動します。
2. [モード選択] をクリックします。
3. これで [自動] を選択し、次に [リモート] を選択できます。

デフォルトでは「ローカル」が選択されています。
「リモート」は、アプリケーションが自動モードの場合にのみアクティブになります。

アクセスの切り替え

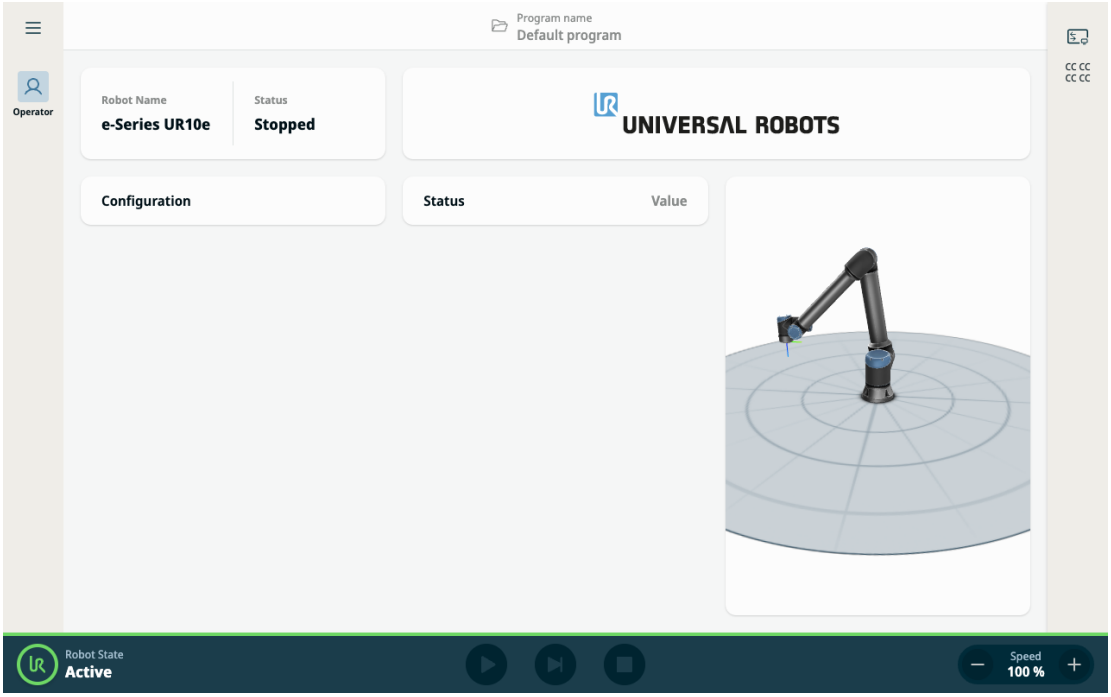


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.



アクセス制限モード

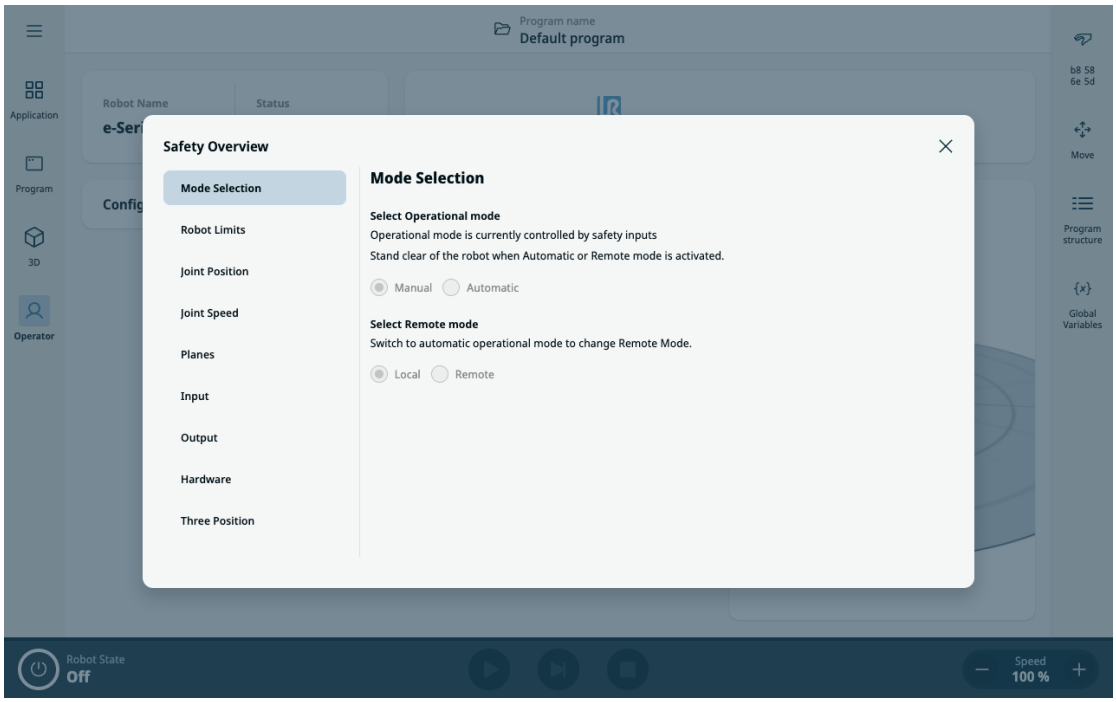
リモートモード中は、PolyScope X インターフェースは安全な読み取り専用状態になります。すべての編集および制御アクションが無効になり、オペレーター画面のみが表示専用モードでアクセス可能なままになります。さらに、[リモートモード] アイコンが安全チェックサムの上に表示され、システムがリモート監視下にあることを明確に示します。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

I/O 制御による安全性

ロボットの運用モードが I/O 信号によって管理されている場合、I/O を介して手動モードに切り替えると、リモートモードは自動的にローカルモードに戻ります。
この機能は、必要に応じてローカル制御の整合性を維持しながら、リモート監視のための安全で構造化された環境を保証します。



Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

9. エンドエフェクターの統合

説明 このマニュアルでは、エンドエフェクターはツールやワークピースとも呼ばれます。

通知

URは、ロボットアームに統合されるエンドエフェクターに関するドキュメントを提供します。

- 据え付けと接続については、エンドエフェクター/ツール/ワークピースに特有のドキュメントを参照してください。

9.1. 最大有効荷重

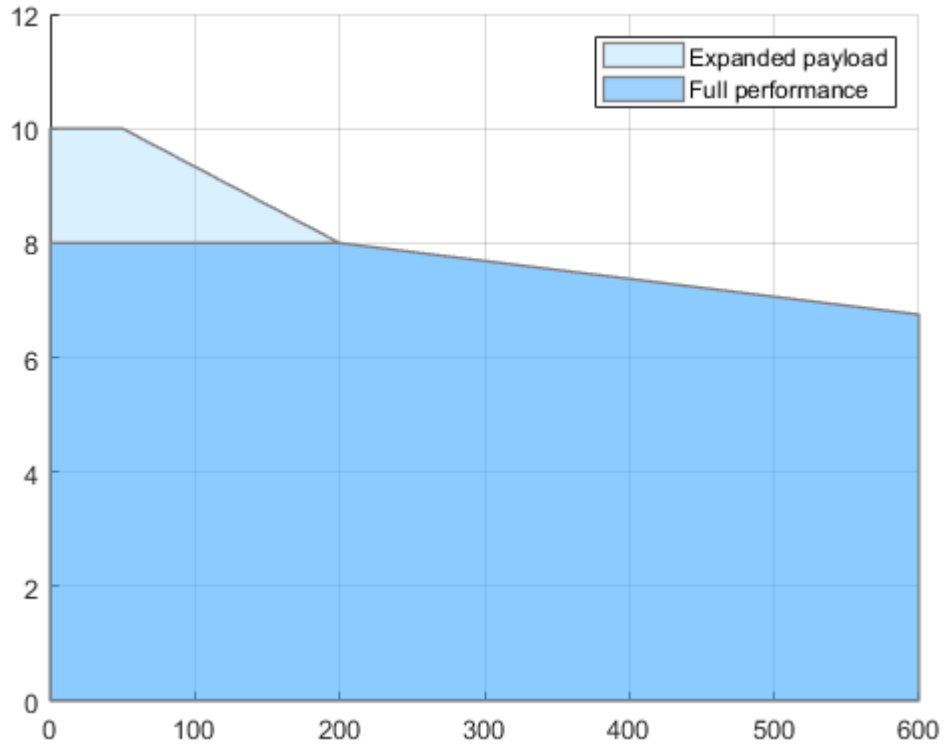
説明 ロボットアームの定格荷重は、以下に示すように、荷重の重心(CoG)オフセットによって異なります。重心オフセットは、ツールフランジの中心から取り付けられた荷重の重心までの距離として定義されます。

荷重がツールフランジの下にある場合、ロボットアームは長い重心オフセットに対応できます。例えば、ピックアンドプレースアプリケーションで荷重質量を計算する場合は、グリッパーとワークピースの両方を考慮します。

荷重の重心がロボットの到達範囲と荷重を超えると、ロボットの加速能力が低下する可能性があります。ロボットの到達範囲と荷重は「技術仕様」で確認できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

荷重曲線



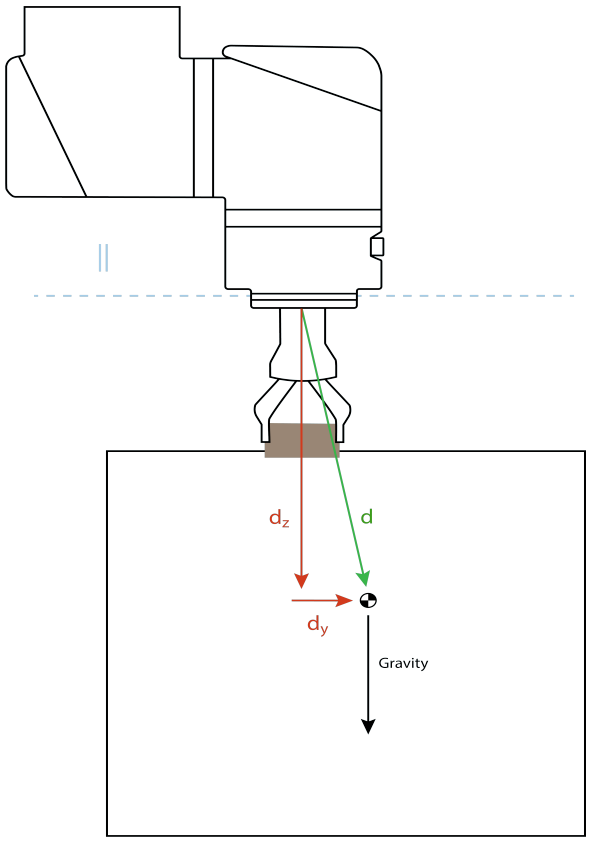
定格荷重と重心オフセットとの関係。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

積載荷重の増加

荷重がツールフランジの下にある場合、ロボットアームはより高い荷重とより長い重心オフセットに対応できます。次の条件では、ロボットアームの最大有効荷重を増やせます。

- パレタイジングアプリケーションでよくあるように、高荷重での移動はツールを垂直下向きに行う。
- 荷重の重心は、ロボットの定格水平到達範囲内にある。
- 水平 XY 平面の重心オフセットが拡張荷重曲線を超えていない(荷重曲線を超えるZ軸の長いオフセットはあっても構いません) 。



水平重心オフセットを計算する方法の例。

上図に示すように、水平荷重オフセット d_y は荷重曲線内にある必要があります。

あらゆるロボット取り付け方向で荷重の拡張が可能です。

最大有効荷重を増やすと、ロボットの移動速度と加速度が低下する可能性があります。ジョイントにかかる負荷が高くなると、ロボットの動作範囲内での動作が制限される可能性があります。ロボットソフトウェアでは自動的に、ロボットの機械的限界を超えないようにします。

通知

拡張荷重範囲を使用しても、このロボットのロボット保証は無効にはなりません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

荷重の慣性

荷重が正しく設定されていれば、高慣性荷重を設定できます。
コントローラソフトウェアは、次のパラメーターが正しく設定されている場合に加速度を自動的に調整します。

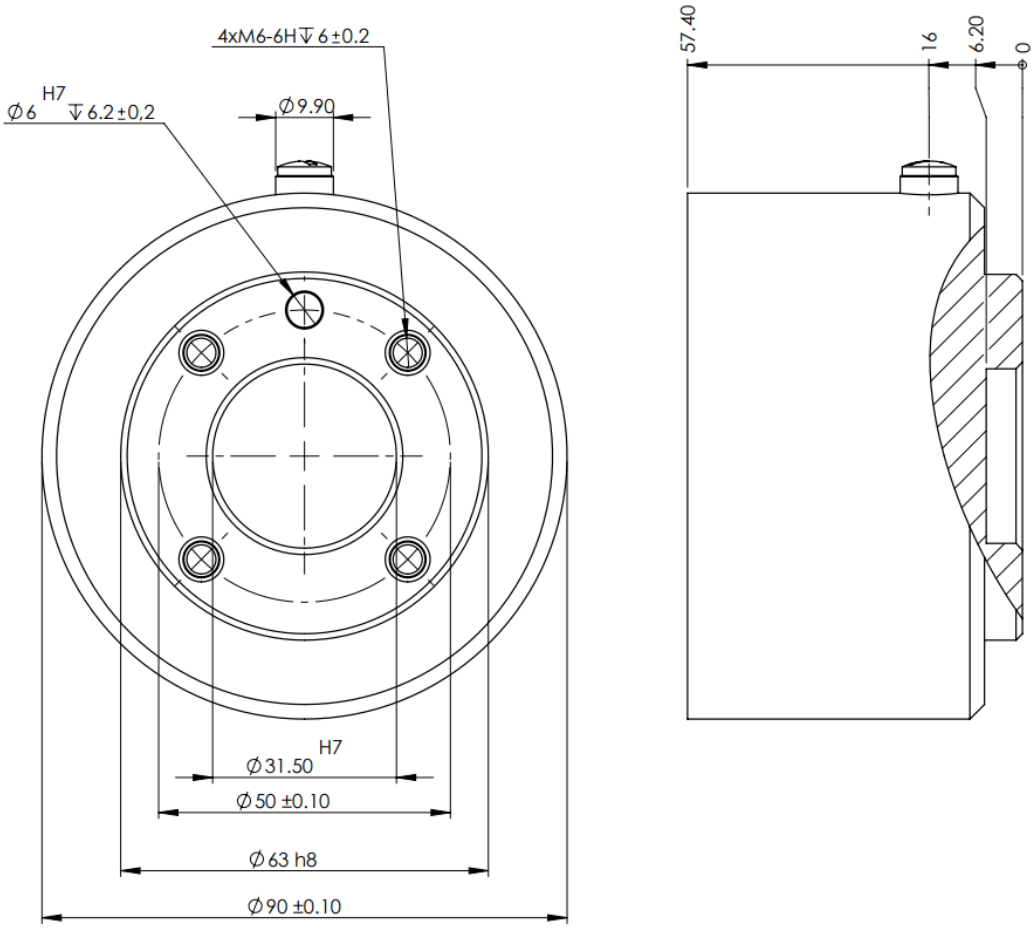
- 荷重質量
- 重心
- 慣性

URSimを使用すると、特定荷重を持ったロボット運動の加速度とサイクル時間を評価できます。

9.2. ツールの固定方法

説明

ツールまたはワークピースは、ロボット先端のツール出力フランジに取り付けられます。



ツールフランジの寸法および穴のパターンです。すべての寸法の単位はミリメートルです。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

パフォーマンスツールフランジ

ツールの出力フランジ(ISO 9409-1) はロボット先端のツールを取り付けた場所にあります。

- 小型ロボットアーム用 ISO 9409-1-50-4-M6
- 大型ロボットアーム用 ISO 9409-1-80-6-M8

正確な位置を維持しながら過度の拘束を避けるために、位置決めピンには放射状に開けられた穴を使用することをお勧めします。



注意

M6 ボルトが長すぎると、ツールフランジの下を押し込みロボットを短絡させる可能性があります。

- ツールを取り付けるために 8 mm より長いボルトを使用しないでください。



警告

ボルトを適切に締め付けなかった場合、アダプターフランジおよび/またはエンドエフェクターの損傷による怪我のおそれがあります。

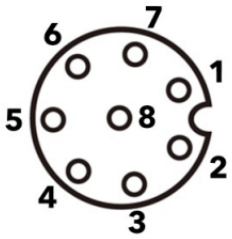
- ツールが適切かつ安全な所定位置にボルトで固定されていることを確認します。
- 予期せずに部品を落とすことで危険な状況を生じることがないようにツールが構成されていることを確認してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

9.3. ツールI/O

ツールコネクター

以下に示されているツールコネクターは、特定のロボット用ツールで使用される、グリッパーとセンサーに電源と制御信号を供給します。ツールコネクターには8つの穴があり、リスト3のツールフランジの隣にあります。
以下に示すように、コネクターの中の8本の電線には異なる機能があります:

	ピン番号	信号	説明
	1	AI3 / RS485-	アナログ3またはRS485-
	2	AI2 / RS485+	アナログ2またはRS485+
	3	TO0/PWR	デジタル出力0または0V/12V/24V
	4	TO1/GND	デジタル出力1またはアース
	5	出力	0V/12V/24V
	6	TI0	デジタル入力0/安全入力0
	7	TI1	デジタル入力1/安全入力0
	8	GND	アース

通知

ツールコネクターは最大0.4 Nmまで手動にて締め付ける必要があります。

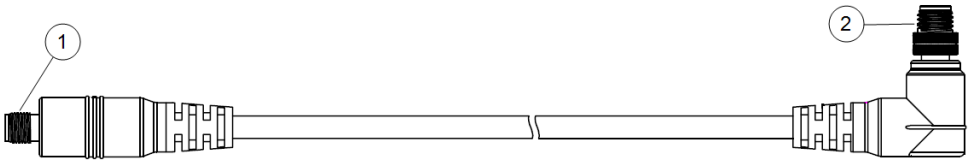
ツールI/Oアクセサリ

全てのUniversal Robots用のツールI/Oには、ツールとの接続を容易にするためのアクセサリエレメントが必要になる場合があります。ツールケーブルアダプターを使用できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ツールケーブルアダプター

ツールケーブルアダプターは、ツールI/Oとツールとの互換性を可能にする電子アクセサリです。



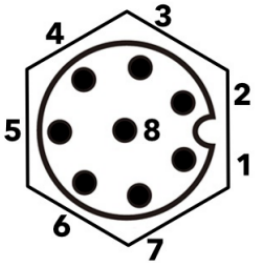
1	ツール/エンドエフェクタに接続します。
2	ロボットに接続します。

警告

ツールケーブルアダプターを電源が入っているロボットに接続してしまうと、怪我をする原因となります

- アダプターをロボットに接続する前に、アダプターをツール/エンドエフェクターに接続してください。
- ツールケーブルアダプターがツール/エンドエフェクターに接続されていない場合、ロボットの電源は入れないでください。

以下に示すように、ツールケーブルアダプターの中の8本の電線には異なる機能があります:



ピン番号	信号	説明
1	AI2 / RS485+	アナログ2またはRS485+
2	AI3 / RS485-	アナログ3またはRS485-
3	TI1	デジタル入力1
4	TI0	デジタル入力0
5	出力	0V/12V/24V
6	TO1/GND	デジタル出力1またはアース
7	TO0/PWR	デジタル出力0または0V/12V/24V
8	GND	アース

接地

ツールフランジがGND(アース)に接続されています。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

9.3.1. ツール I/O 取り付け仕様

説明 以下は電気仕様を示します。[設置設定] タブのにある [ツール I/O] にアクセスして内部電源供給を 0V、12V、もしくは 24V に設定します。

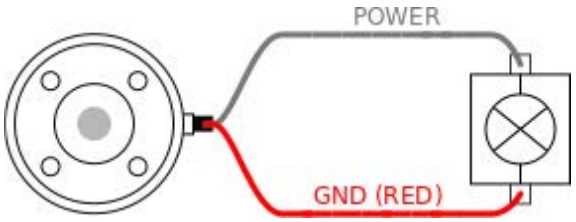
パラメーター	最小	通常	最大	単位
24V モード時の供給電圧	23.5	24	24.8	V
12V モード時の供給電圧	11.5	12	12.5	V
供給電流 (シングルピン) *	-	1000	2000**	mA
供給電流 (デュアルピン) *	-	2000	2000**	mA
容量性負荷電源供給	-	-	8000***	uF

* 誘導負荷には保護ダイオードを使用することを強くお勧めします。
** ピークは最大 1 秒、デューティサイクルは最大 10% です。10 秒間の平均電流は、標準電流を超えてはなりません。
*** ツールの電源が有効になると、400 ミリ秒のソフトスタート時間が開始され、起動時に 8000 uF の容量性負荷をツールの電源に接続できるようになります。容量性負荷へのホットプラグは、行えません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

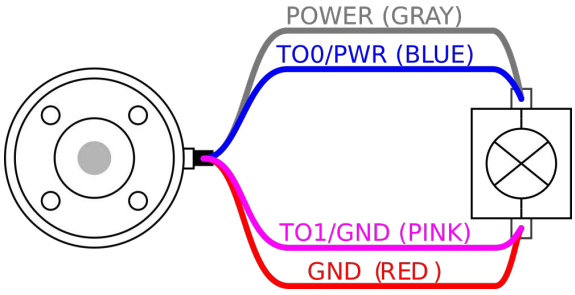
9.3.2. ツール電源

説明 [設置設定] タブの [ツール I/O] へのアクセス



デュアルピン電源 デュアルピン電力モードでは、「ツール I/O」に記載されているとおりに出力電流を増大させることができます。

1. ヘッダーの **[設置設定]** をタップします。
2. 左のリストで **[一般]** をタップします。
3. **[ツール IO]** をタップし、**[デュアルピン電力]** を選択します。
4. 電力ワイヤー (灰色) を TO0 (青色) 、アース (赤色) を TO1 (ピンク色) にそれぞれ接続します。



通知
一度ロボットが緊急停止となると、両方の電源ピンの電圧は0Vに設定 (電源がオフになる) されます。

9.3.3. ツールのデジタル入力

説明 スタートアップ画面には、自動読み込みとデフォルトプログラム開始、さらに起動時のロボットアーム自動初期化の設定が含まれます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

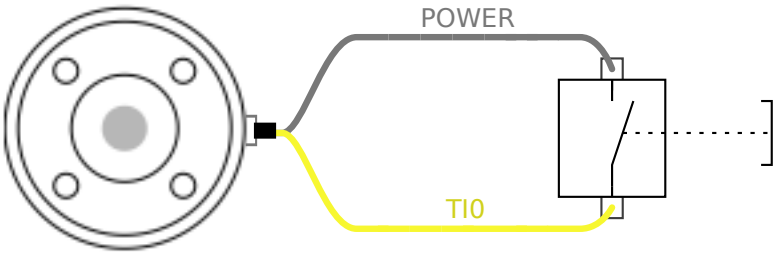
表

デジタル入力は、弱いプルダウン抵抗を持つPNPとして実装されます。すなわち、フローティング入力は必ず低と読み取られます。以下は電気仕様を示します。

パラメーター	最小	タイプ	最大	単位
入力電圧	-0.5	-	26	V
論理低電圧	-	-	2.0	V
論理高電圧	5.5	-	-	V
入力抵抗	-	47k	-	Ω

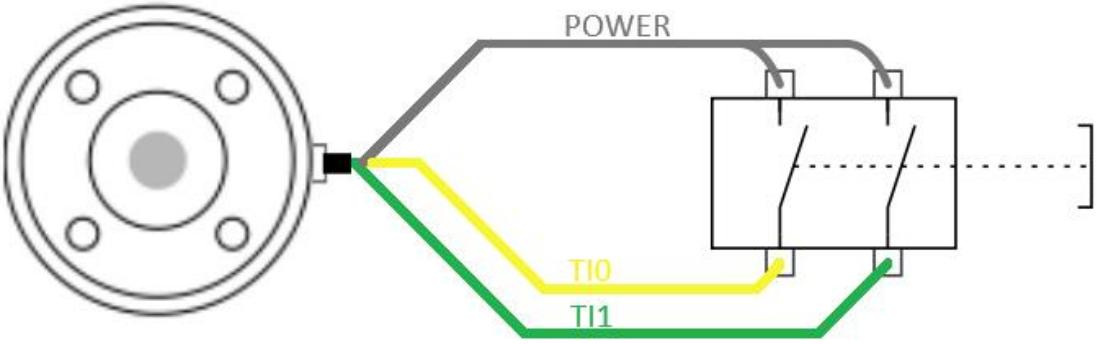
ツールのデジタル入力を使用する

この例では簡単なボタンを接続する様子が示されています。



アーム先端の安全入力

アーム先端の安全入力は、以下のように構成できます。この構成は3PEまたはフリードライブで使用されます。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

9.3.4. ツールのデジタル出力

説明

デジタル出力は、3種類の異なるモードをサポートしています:

入力モード	アクティブ	停止状態
シンク(NPN)	Low	開く
ソース(PNP)	高	開く
プッシュ / プル	高	Low

[設置設定] タブの [アクセスツール I/O] で各ピンの出力モードを構成します。電気仕様は以下に示されています:

パラメーター	最小	通常	最大	単位
開路時の電圧	-0.5	-	26	V
1A 降下時の電圧	-	-	0.09	V
ソース/シンク時の電流、連続	0	-	600	mA
ソーシング / シンキング時の電流、ピーク値	0	-	1000*	mA
GNDを介した電流、連続	0	-	2000	mA
GNDを介する電流、ピーク値	0	-	3000*	mA

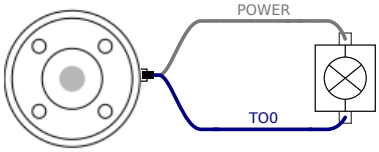
* ピーク時間は最大1秒、デューティサイクルは最大10%。10秒間の平均電流は、連続電流を超えてはなりません。

注意

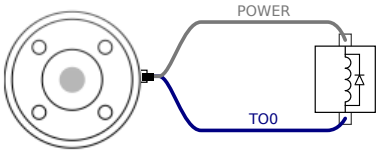
本ツールのデジタル出力には電流制限機能がありません。指定されたデータを上書きすると、修復不可能な損傷を引き起こす可能性があります。

ツールのデジタル出力の使用

この例では、内蔵の12 Vまたは24 V電源を使用して負荷をオンにする方法を示しています。「I/O」タブの出力電圧を定義する必要があります。負荷の電源がオフの状態であっても、POWER端子とシールド / アースの間には電圧がかかっています。



誘導性負荷を接続する際は、以下に示すように保護ダイオードを使用してください。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

9.3.5. ツールのアナログ入力

説明

ツールのアナログ入力は非差動であり、[I/O] タブで電圧 (0 ~ 10V) または電流 (4 ~ 20mA) のいずれかに設定できます。以下は電気仕様を示します。

パラメーター	最小	タイプ	最大	単位
電圧モード時の入力電圧	-0.5	-	26	V
入力抵抗、0V ~ 10V 範囲時	-	10.7	-	kΩ
分解能	-	12	-	ビット
電流モード時の入力電圧	-0.5	-	5.0	V
電流モード時の入力電流	-2.5	-	25	mA
入力抵抗、4mA ~ 20mA 範囲時	-	182	188	Ω
分解能	-	12	-	ビット

以下のサブセクションでアナログ入力の使用方法例 2 つを示します。

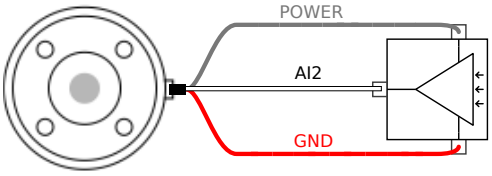
注意

注意

アナログ入力は電流モードの過電圧に対して保護されていません。電気仕様の上限を超えた場合、入力が恒久的に破損する可能性があります。

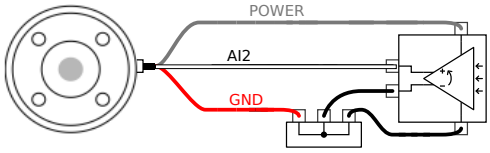
ツールのアナログ入力の使用、非差動

この例では非作動出力でのセンサー接続を示します。アナログ入力の入力モードがI/Oタブで同じに設定されている限り、センサー出力は電流または電圧のいずれかにすることができます。
注 : 電圧出力のセンサーがツールの内部抵抗を駆動できることを確認したり、測定が無効である可能性があります。



ツールのアナログ入力の使用、差動

この例では作動出力でのセンサー接続を示します。マイナス出力部を GND(0V) に接続した場合、非差動センサーと同じように作動します。



Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

9.4. 荷重の設定

説明

新しい「荷重推定ウィザード」を使用すると、ロボットがユーザーを支援し、工具やツールフランジに取り付けられたアタッチメントの組み合わせなど、ワークピースの正しい荷重と重心(CoG)を設定できるようになります。

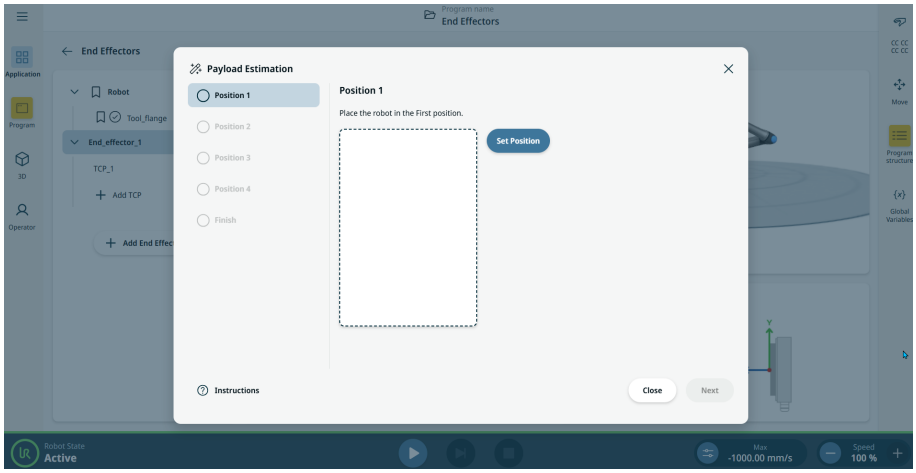
荷重および重心(CoG)ウィザード

1. 左側のパネルで、「End_effector_1」をタップします。
2. 中央パネルで「荷重ウィザード」アイコンをタップすると、

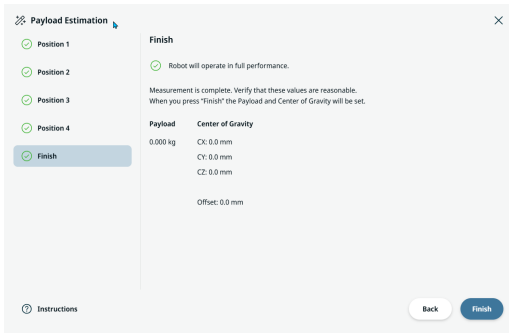
Payload



ポップアップ画面「荷重推定」が表示されます。



3. ユーザーが4つの異なる位置を教示することで、ロボットは荷重と重心(CoG)を自動的に推定することができます。ウィザードの最終ステップでは、計算された荷重質量、または荷重質量と重心オフセットの組み合わせによって、ロボットの性能が低下する可能性があるかどうかが表示されます。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

TCP位置ウィザードと同様に、学習済みの位置のバリエーションが不十分なため、位置の再学習が必要な場合は、ユーザーに通知されます。
TCPウィザードと同様に、操作手順が記載されたポップアップをいつでも表示できます。

通知

次のこれらのガイドラインに従い、最善の有効荷重測定結果を求めます:

- それぞれのTCP位置は可能な限り互いに異なるようにすること
- 短時間で測定を行ってください
- ツールや取り付けられた荷重を測定前や測定中に引っ張らないようにすること
- ロボットの据え付けや角度は設置設定で正確に定義すること

荷重の名前変更、複製、および削除

次の操作で新しい荷重の構成を開始できます。

- 荷重の名前を変更するには、[タップ ✎]してください。
- 荷重を複製するには、ここをタップ ⧉ してください。
- タップ 🗑 して、選択した荷重を削除します。最後の荷重は削除できません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

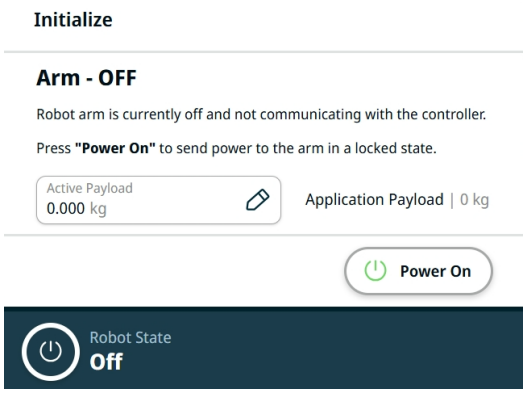
9.4.1. 有効荷重の安全な設定

有効な荷重を確認する

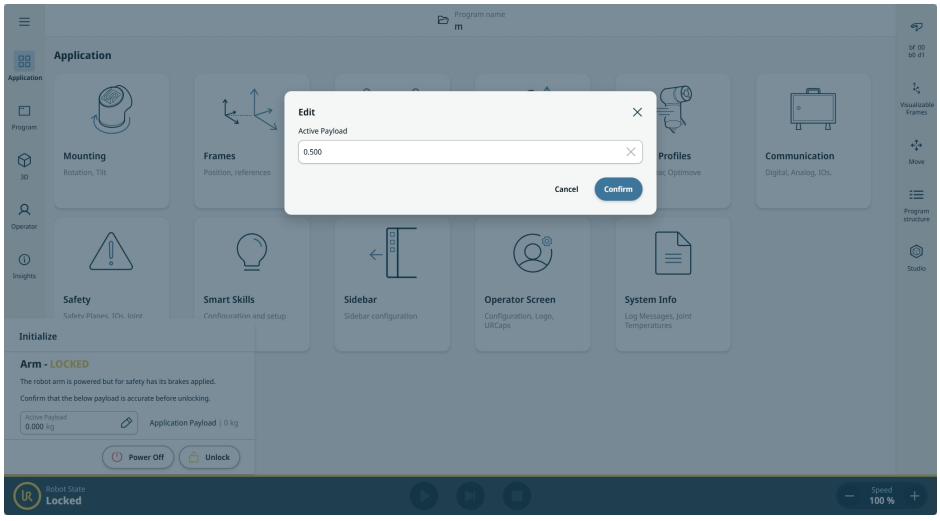
ロボットアームを起動するとブレーキシステムが解除され、ロボットアームを動かして PolyScope X を使い始めることができます。ロボットアームの電源を入れる前に、正しいアクティブ荷重が設定されていることを確認する必要があります。

1. 画面下部の「**ロボットの状態**」を確認してください。

   状態が「**非常停止**」になっている場合は、非常停止ボタンを押し続けながら回してリセットしてください。**これにより、アームは「オフ」**状態になります。
2. ロボットアームが到達しない範囲(作業空間外)に立つようにしてください。
3. 画面上の「**電源**」ボタンをタップしてください。



4. [初期化]ボックスで、[電源 **オン**] **をタップします。** 新しいロボットの場合、またはソフトウェア更新後の初回起動時に、「ファームウェアの更新 **中**」**という**ダイアログが表示されることがあります。ロボットアームのファームウェア更新が完了すると、ロボットの状態は「ロック **済み**」**に変わります。**
5. [有効 **荷重**] **フィールド** で、有効荷重質量を確認します。
6. 「**有効荷重**」フィールドをタップすると、メイン画面に「**編集**」フィールドが表示されます。
7. 有効な荷重を入力し、「確認**」をタップしてください。**



これで、ブレーキの **ロックを解除** して、ロボットアームを動かせるようになりました。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10. 安全設定

説明 このセクションでは、アプリケーションタブで可能な安全設定について説明します。

10.1. 安全関連機能およびインターフェース

説明 Universal Robots のロボットは様々な安全機能が組み込まれているほか、他の機械や追加の保護デバイスに接続するための安全 I/O と電気的インターフェース入出力用のデジタル制御信号とアナログ制御信号を備えています。各安全機能および I/O は、EN ISO13849-1 に準拠しており、性能レベル d(PLd) でカテゴリー 3 アーキテクチャを使用して設定されています。

警告

リスク低減に必要と判断されたものと異なる安全構成パラメーターを使用すると、合理的に排除できない危険、または十分に低減できないリスクが生じるおそれがあります。

- ツールおよびグリッパーが適切に接続されているようにし、停電が発生しても危険が生じないようにします。

警告:電流

プログラマのミスや配線ミスにより、電圧が12 V から 24 V に変化し、機器に火災損傷を引き起こす恐れがあります。

- 12V の使用を確認し、慎重に進めてください。

通知

- 安全機能およびインターフェースの使用はそれぞれのロボット応用に対するリスクアセスメント手順に従う必要があります。
- 停止時間はアプリケーションのリスクアセスメントの一部として考慮される必要があります
- ロボットが安全システムで(非常停止回路の断線や、安全限界の超過等) 故障または違反を検出すると、停止カテゴリー 0 が引き起こされます。

通知

エンドエフェクターは UR 安全システムで保護されていません。エンドエフェクターの機能および接続ケーブルは監視されていません。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.1.1. 構成可能な安全機能

説明

Universal Robots 社製ロボットの安全機能は下の表にあるようにロボットに内蔵されていますが、ロボットシステム、すなわちロボットとロボットに取り付けられたツール/エンドエフェクターを制御するものです。ロボットの安全機能はリスクアセスメントにより決定されたロボットシステムのリスクを低減するために使用されます。位置及び速度はロボットのベースと相関関係にあります。

安全機能

安全機能	説明
ジョイント角度限界	許容ジョイント位置に対する上限および下限を設定します。
ジョイント速度限界	安全平面はツール/エンドエフェクターを単独でかまたはツール/エンドエフェクターおよびエルボーの両方のいずれかを制限します。
安全面	ロボット位置を制限する平面を、空間内で定義します。ロボットの最大速度を制限します。
ツールの向き	速度はエルボー、ツール/エンドエフェクターフランジ、およびユーザー定義ツール/エンドエフェクター位置の中心で制限されます。
制限速度	ロボットの最大速度を制限します。調速機制御力はツール/エンドエフェクター、エルボーフランジ、およびユーザー定義ツール/エンドエフェクター位置の中心で制限されます。
フォースリミット	ロボットツール/エンドエフェクターおよびエルボーがクランピング状況において発揮する最大調速機制御力を制限します。ロボットが実行する機械仕事を制限します。
運動量限界	保護停止開始後にロボットが使用する最大時間を制限します。
電力限界	保護停止開始後のロボットの最大移動距離を制限します。
停止時間制限	保護停止開始後にロボットが停止するまでの最大時間を制限します。
停止距離限界	保護停止開始後にロボットが停止するまでの最大移動距離を制限します。

リスクアセスメント

アプリケーションのリスクアセスメントを実施する際は、停止開始後のロボットの運動を考慮する必要があります。このプロセスを容易にするには、安全機能の*停止時間制限*および*停止距離制限*を使用できます。
これらの安全機能は制限内で必ず停止するように動的にロボットの動作速度を減少させることができます。ジョイント角度限界、安全平面およびツール/エンドエフェクターの方向限界では、予期される停止距離を移動することが考慮されています。つまりロボットの動作は限界に達する前に減速します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.2. ロボットの設定

説明 PolyScope X の設定には、メインナビゲーションのハンバーガーメニューからアクセスできます。
次のセクションにアクセスできます:

- 全般
- パスワード
- 接続
- セキュリティ

一般設定 一般設定では、希望する言語や測定単位などを変更できます。一般設定からソフトウェアを更新することもできます。

パスワード設定 パスワード設定では、デフォルトのパスワードと、それを推奨される安全なパスワードに変更する方法を確認できます。

接続設定 接続設定では、IP アドレス、DNS サーバーなどのネットワーク設定を行えます。UR Connect に関する設定もここにあります。

セキュリティ設定 SSH、管理者パスワードの権限、ソフトウェア内のさまざまなサービスの有効化/無効化に関連するセキュリティ設定。

10.2.1. パスワード

説明 PolyScope X のパスワード設定には、3 種類のパスワードがあります。

- 動作モード
- 安全
- 管理者

3 つすべてに同じパスワードを設定することもできますが、アクセスとオプションを区別するために 3 つの異なるパスワードを設定することもできます。

パスワード - 管理者

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

説明

[セキュリティ] のすべてのオプションは、管理者パスワードで保護されています。管理者パスワードで保護された画面は、透明なオーバーレイによってロックされているため、設定は利用できない状態で表示されます。[セキュリティ] にアクセスすると、以下の項目の設定を構成できます。

- セキュアシェル
- 権限
- サービス

設定を変更できるのは、指定された管理者のみです。
[セキュリティ] に含まれるいずれかのオプションをロック解除すると、[設定] メニューを終了するまで他のオプションのロックも解除されます。

デフォルトパスワード

管理者パスワードのデフォルトパスワードは、easybot です

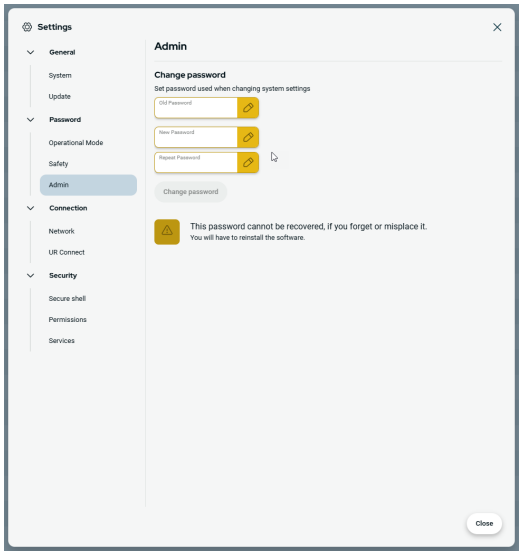
通知

管理者パスワードを忘れた場合、パスワードを変更したり回復したりすることはできません。
ソフトウェアを再インストールする必要があります。

管理者パスワードの設定方法

管理者パスワードを使って保護された画面のロックを解除する前に、デフォルトのパスワードを変更する必要があります。

1. [メニュー] にアクセスし、**設定**を選択します。
2. [パスワード] にある**管理者**をタップします。
3. 現在の管理者パスワードを新しいパスワードに変更します。
   - 初めて変更する場合は、デフォルトの管理者パスワードを「easybot」から新しいパスワードに変更します。新しいパスワードは 8 文字以上で設定してください。
4. 新しいパスワードを使って [設定] メニューのロックを解除し、[セキュリティ] のオプションにアクセスします。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

[設定] メニューの終了方法

[セキュリティ] のいずれかのオプションのロックが解除されると、[設定] メニューの右下にある [閉じる] ボタンは変更されます。[ロックして閉じる] ボタンに代わり、セキュリティのロックが解除されていることが示されます。

1. [設定] メニューで [**ロックして閉じる**] ボタンを見つけてタップします。

パスワード - 運用モード

デフォルトパスワード

運用モードのデフォルトパスワード：operator

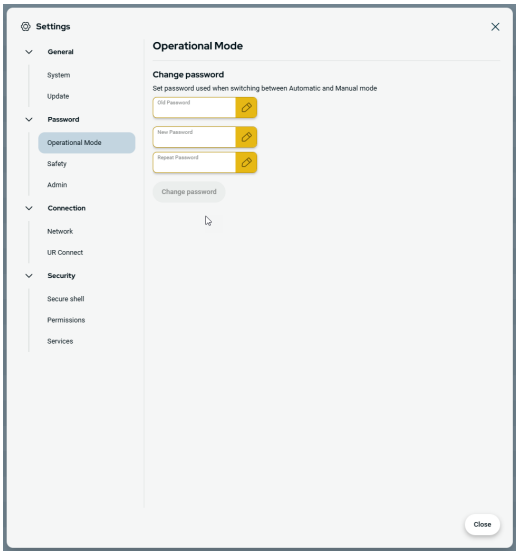
> **通知**
> パスワードを忘れた場合、パスワードを変更したり回復したりすることはできません。
> ソフトウェアを再インストールする必要があります。

初めてパスワードを変更するときは、デフォルトのパスワードを使用する必要があります。

運用モードのパスワードを変更する

これは、PolyScope X の設定で運用モードのパスワードを変更する方法です。

1. メインナビゲーションで [メニュー] をタップします。
2. [設定] をタップします。
3. [パスワード] セクションで [運用モード] をタップします。
4. 初回の場合は、デフォルトのパスワードを入力します。
5. 希望するパスワード (少なくとも 8 文字) を追加します。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

パスワード - 安全

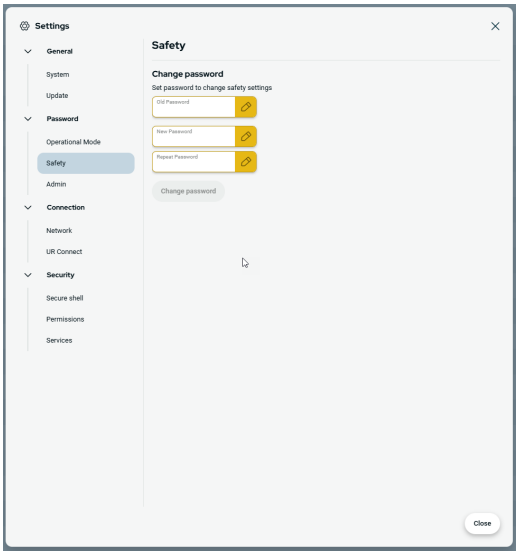
デフォルトパスワード　安全のデフォルトパスワード : **ursafe**

> **通知**
> パスワードを忘れた場合、パスワードを変更したり回復したりすることはできません。
> ソフトウェアを再インストールする必要があります。

初めてパスワードを変更するときは、デフォルトのパスワードを使用する必要があります。

安全パスワードの変更　これは、PolyScope X の設定で安全パスワードを変更する方法です。

1. メインナビゲーションで [メニュー] をタップします。
2. [設定] をタップします。
3. [パスワード] セクションで [安全] をタップします。
4. 初回の場合は、デフォルトのパスワードを入力します。
5. 希望するパスワード (8 文字以上) を入力します。



10.2.2. セキュアシェル(SSH) アクセス

説明　ロボットへのリモートアクセスは、セキュアシェル(SSH) を使って管理できます。管理者は [セキュアシェルセキュリティ設定] 画面で、ロボットへの SSH アクセスを有効化または無効化できます。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

SSH の有効化/無効化の方法

1. [メニュー] にアクセスし、**設定**を選択します。
2. [セキュリティ] で、[**セキュアシェル**] をタップします。
3. パスワードを入力して設定を**ロック解除**します。
4. **SSH アクセスを有効にする**をオンに切り替えます。

[SSH アクセスの有効化] トグルボタンの右端には、SSH 通信に使用されるポートが表示されます。

SSH の認証

認証は、パスワードや事前に共有された認証キーで行います。セキュリティキーの追加は、**キーを追加**ボタンを使用してセキュリティキーファイルの選択によって行います。使用できるキーが一緒にリストされます。選択したキーをリストから削除するには、[ごみ箱] アイコンを使用します。

10.2.3. 権限

説明

[ネットワーク]、[URCap の管理]、および [PolyScope X の更新] 画面へのアクセスは、システムに不正な変更が行われないように、デフォルトで制限されています。権限の設定を変更すると、これらの画面にアクセスできるようになります。[権限] にアクセスするには、管理者パスワードが必要です。

[権限] へのアクセス方法

1. [メニュー] にアクセスし、**設定**を選択します。
2. [セキュリティ] に移動し、[**権限**] をタップします。

追加のシステム権限

いくつかの重要な画面/機能も、管理者パスワードを使ってロックできます。[設定] メニューの [セキュリティ] セクションにある [権限] 画面では、管理者パスワードで保護される追加の画面とすべてのユーザーが利用できる画面を指定できます。以下は、オプションでロックできる画面/機能です。

- ネットワーク設定
- 設定の更新
- システムマネージャーの [URCaps] セクション
- UR Connect

システム権限の有効化/無効化の方法

1. 前述の方法で [権限] にアクセスします。保護された画面は [権限] にリストされています。
2. 目的の画面に対し、オン/オフトグルスイッチをオンの位置にスライドさせて有効化します。
3. 目的の画面を無効にするには、オン/オフトグルスイッチをオフの位置にスライドさせます。

トグルをオフの位置に動かすと、画面はもう一度ロックされます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.2.4. サービス

説明

サービスを使うと、管理者は、ロボットで実行しているプライマリ/セカンダリクライアントインターフェース、PROFINET、EtherNet/IP、ROS2 などの標準 UR サービスへのリモートアクセスを有効化または無効化できます。

[サービス] 画面を使用して、特定のロボットアプリケーションが実際に使用しているロボット上のサービスのみに外部アクセスを許可することで、ロボットへのリモートアクセスを制限します。最大限のセキュリティを提供するために、すべてのサービスはデフォルトで無効化されています。各サービスの通信ポートは、サービスリストのオン/オフのトグルボタンの右側に記載されています。

ROS2 の有効化

この画面で ROS2 サービスが有効である場合、ROS ドメイン ID(0 ~ 9 の値) を指定できます。ドメイン ID を変更すると、システムは再起動して変更を適用します。

10.3. 安全設定のロック解除

説明

安全設定を変更するには、ロックを解除する必要があります。

> **通知**
> 安全設定はパスワードで保護されています。

[安全] のデフォルトパスワードは **unsafe** です。

安全設定のロック解除

1. PolyScope X のメインナビゲーションで、[アプリケーション] タブをタップします。
2. 作業セル画面で [安全] アイコンをタップします。
3. [ロボット限界] 画面が表示されるものの、設定にはアクセスできないことを確認します。
4. 安全パスワードを入力し、[ロック解除] をタップして設定にアクセスできるようにします。
5. すべての安全項目の設定を再度ロックするには、[ロック] をタップするか、[安全] メニューから移動します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.4. 安全メニュー設定

説明

安全システムの制限は、「安全構成」で定義されています。[安全システム] は入力フィールドの値を受け取り、これらの値を超えている場合に違反を検出します。ロボットコントローラーは、ロボット停止の実行または速度を低下させることによってあらゆる違反を防ぎます。

注意

リスクアセスメントで定義されていない安全設定パラメーターを使用すると、適切に排除できない危険性や十分に低減できないリスクが生じることがあります。

10.4.1. ロボット限界

説明

ロボット限界は、ロボットの運動全般を制限します。

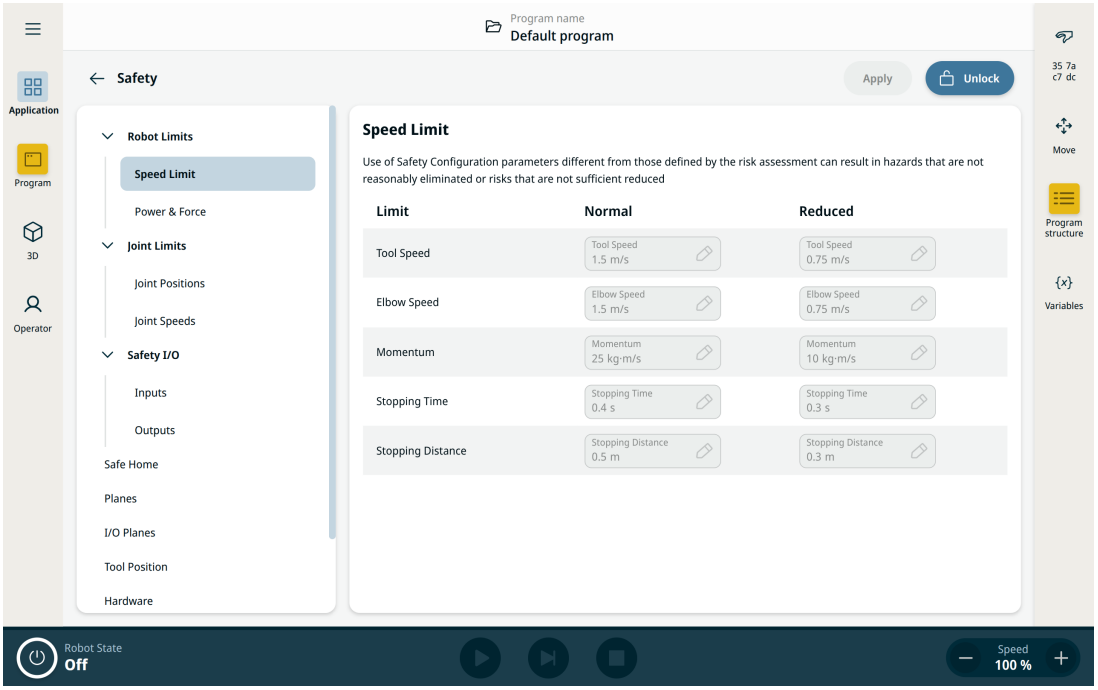
- ロボット限界(通常と減少の値を変更して適用すると、安全チェックサムに反映された変更を確認できます。
- 「減少」の値が常に「通常」の値より小さいことを確認してください。

通知

安全限界は、ツールフランジおよびユーザー定義された2つのツール位置の中心におけるフォースと動作を制限します

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

速度制限



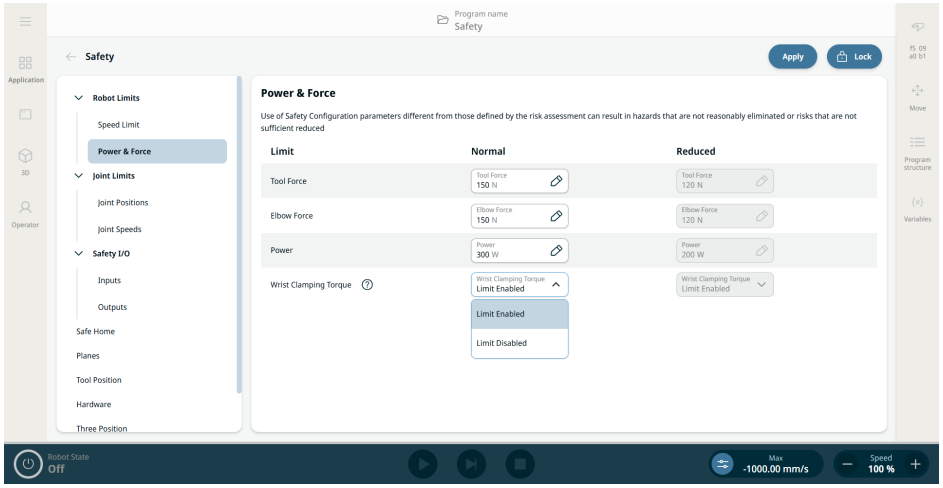
通知

停止時間と距離を制限すると、ロボット全体の速度に影響します。たとえば、停止時間を300ミリ秒に設定すると、最大ロボット速度が制限され、ロボットは300ミリ秒以内に停止することができます。

限界	説明
工具速度	ロボットツールの最大速度を制限します。
肘の速度	ロボットエルボーの最大速度を制限します。
勢い	ロボットの最大の運動量を制限します。
停止時間	非常停止が有効化された場合などにロボットが停止するまでの最大時間を制限します。
停止距離	ロボットツールまたはエルボーが停止中に移動できる最大距離を制限します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

パワーとフォース



通知

「リストの挟み込みトルク」安全機能が無効な場合、3つのリストジョイントによってツールおよびエルボーのフォース限界が超過する可能性があります

限界	説明
工具力	挟み込み状況においてロボットツールが加える最大フォースを制限します。
肘の力	エルボーが環境に及ぼす最大フォースを制限します。
パワー	この環境におけるロボットの最大の機械的作業量を制限します。この制限は、ペイロードを環境ではなくロボットの一部と見なします。
リストの挟み込みトルク	押し付け動作でリストが加えられるトルク量を制限します。デフォルトで有効です。

安全モード 保護停止が有効になっていない場合、安全システムは一連の安全制限に関連付けられた安全モードで動作します:

安全モード	効果
標準	この設定はデフォルトで有効です。
減少	この構成は、ロボットのツールセンターポイント(TCP)がトリガー減少モード平面を超えた位置にある場合、または構成可能な入力を使用してトリガーされた場合に有効になります。

リストの挟み込みトルク限界

説明 **リスト挟み込みトルク限界** は、ロボットのリストジョイントの最大挟み込みトルクの限界を有効または無効にする設定です。この制限はデフォルトで有効になっています。この安全機能は、リストが押し付け動作で加えられるトルクの量を制限します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

リスト挟み込みトルク限界の詳細

有効にすると、ロボットはリストジョイントのトルクを制限し、リスト、荷重、ロボットの下部アーム間の挟み込みを防ぎます。

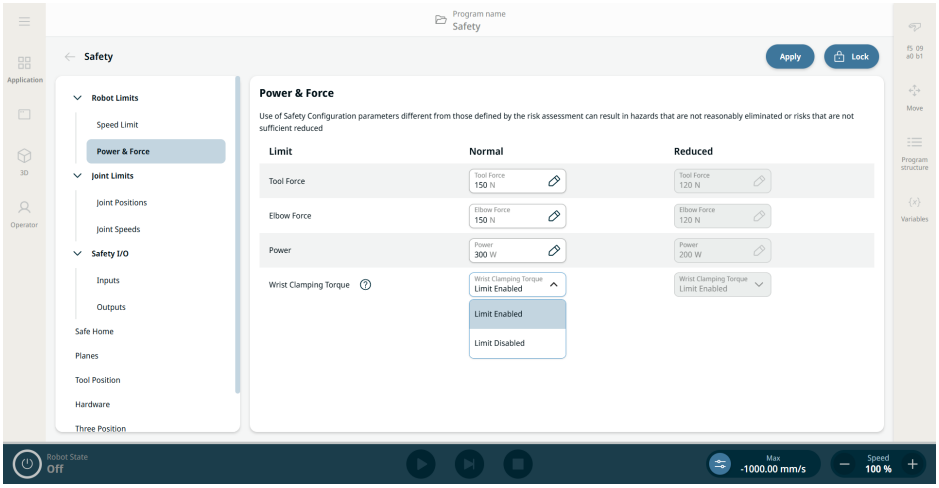
> **通知**
>
> この設定を有効にすると、ベース、ショルダー、およびエルボージョイントの適用トルクウィンドウの上限(安全適合なし)も定義されます。フォース制御アプリケーションでは、達成可能な接触力は、安全機能 **ツールフォース限界** および **エルボーフォース限界** で指定された力よりも大幅に低くなる場合があります。

無効にすると、ロボットは力制御アプリケーションなどで、リストジョイントでより高い押し付け力をかけることができます。無効の場合、リスト、荷重、およびロボットの下部アームの間での挟み込みリスクは、他の手段で軽減する必要があります。

> **通知**
>
> この安全機能は、デフォルトではすべてのロボットで有効になっています。
> PolyScope X バージョン 10.12 以降では、この安全機能を無効化できます。

リスト挟み込みトルク限界の有効化と無効化

1. **アプリケーション**タブに移動し、**安全**を選択します。
2. [**ロボット限界**] で、[**パワーとフォース**] をタップします。ロックを解除し、安全パスワードを入力して確認します。
3. これで、標準または減少では**制限有効**または**制限無効**を選択できます。



4. **適用**をタップして安全設定を適用し、安全システムを再起動します。
5. 構成を元に戻すか確認するためのポップアップが表示されます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.4.2. ジョイント限界

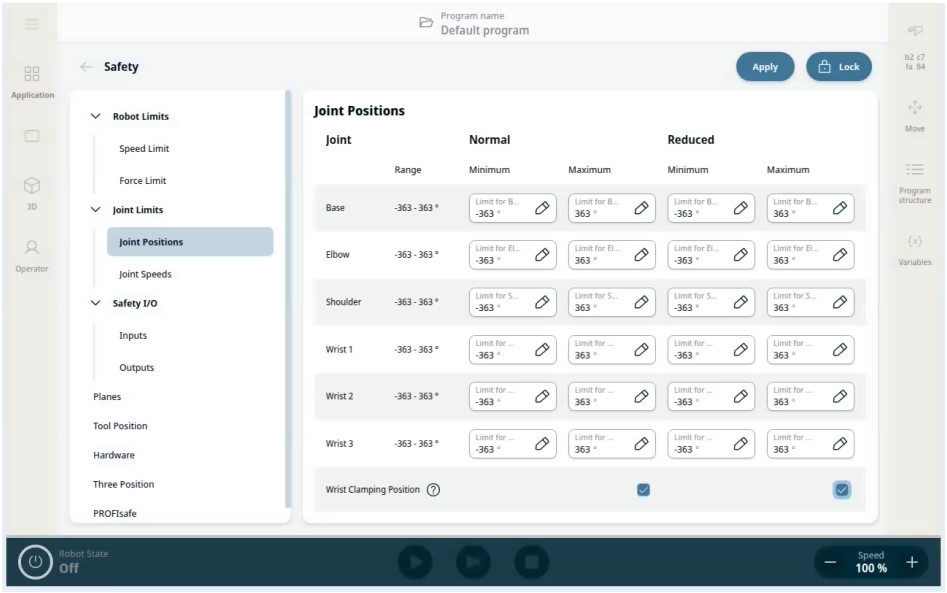
説明

ジョイント限界は、ジョイント回転位置やジョイント回転速度など、ジョイント空間における個々のロボットジョイントの運動を制限します。ジョイント限界は、ソフトウェアベースの軸限界とも呼ばれます。

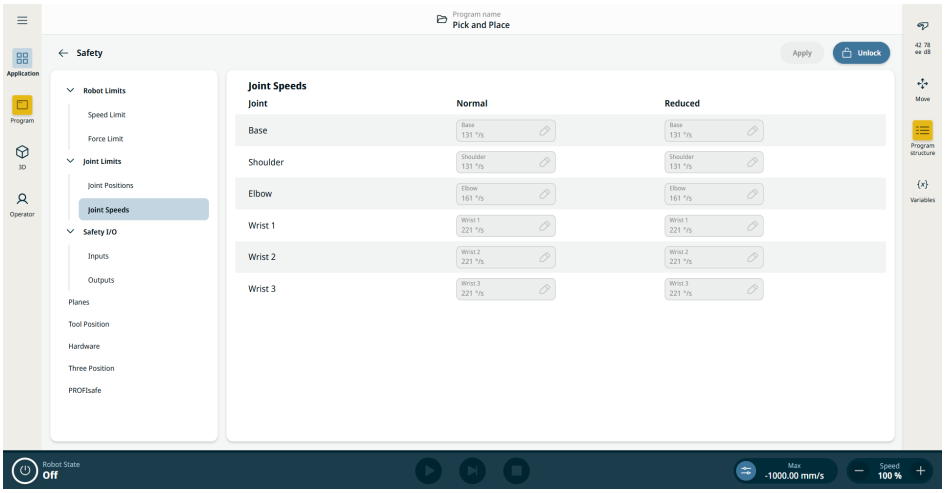
ジョイントポジション

ジョイント位置とジョイント速度を確認する方法を説明します。

1. アプリケーションに移動します。
2. 安全に移動します。
3. 左側のメニューで設定を選択します。



ジョイント速度



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.4.3. ツール位置の制限

説明

[ツール位置]画面では、半径を持つツール位置を定義することで、ロボットアーム端のツールやアクセサリーをより厳密に制限できます。このツール位置と安全平面が接触した場合に衝突を検出するか、ツールが平面に入った場合に減少モードに移行させることで、相互作用を設定します。

詳細

ツール位置には、主に2つの利点があります。

- 2つのカスタム構成に対応しており、安全平面に反応する場所を指定できます。
- 3Dモデルでツール位置を視覚的に表示します。

> **通知**
> 最大2つのツール位置を定義、設定、管理できます。

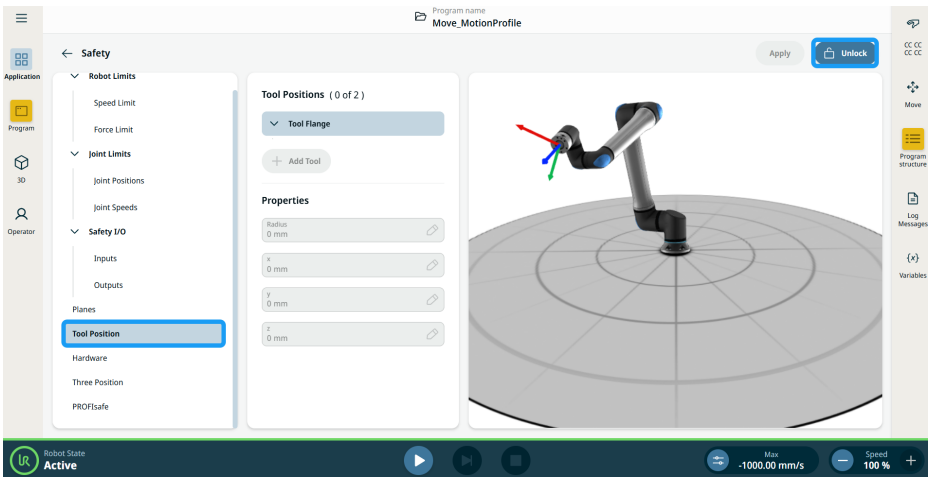
ユーザー定義のツール

ユーザー定義のツールでは、ユーザーは次のように変更できます。

- [半径]でツールの球の半径を変更できます。安全飛行機を使用する場合は、半径が考慮されます。
- ロボットのツールフランジを基準としたツール位置を変更するためのX、Y、Z座標。この位置は、ツール速度、ツールフォース、停止距離、安全平面の各安全機能で考慮されます。

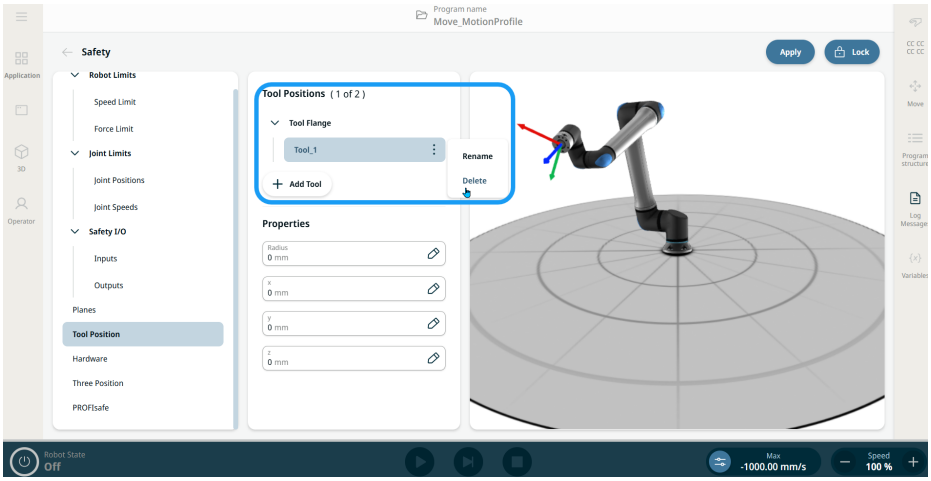
ツール位置へのアクセス方法

1. [**安全**]アプリケーションに移動します。
2. 左パネルで[**ツール位置**]をタップします。メイン画面の右上にある[**ロック解除**]をタップして、ツールの追加を有効にします。安全パスワードを入力して[**確認**]をタップします。

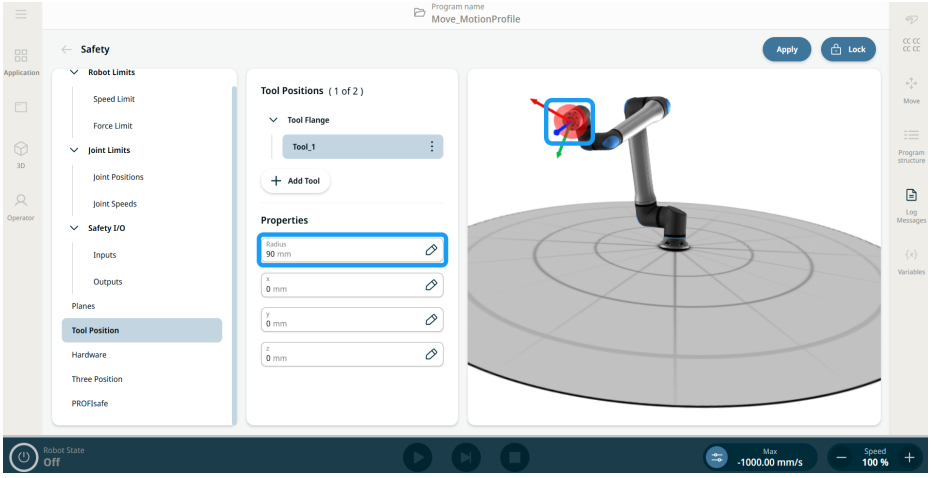


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

3. 中央パネルの [**ツール位置**] 列で、[**+ ツール追加**] をタップします。追加されたツール **ツール_1** が [**ツールフランジツリー**] の下に表示されます。
4. 追加したツール(**ツール_1**) の [その他アイコン] をタップして、より識別しやすい名前に変更します。ここから削除することもできます。



5. 中央パネルの [**プロパティ**] 列には、**半径、x、y、z 座標の 4 つの編集可能なフィールド**があります。フィールドをタップして、必要に応じて半径とx、y、z 座標を変更します。右側パネルの球体は 3D モデルでライブ更新され、配置の確認に役立ちます。
6. メイン画面の右上の **[適用]** をタップします。



7. ツール位置の球が安全平面に接触すると、ロボットが安全平面と相互作用するようになります。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.4.4. 安全面

説明

安全平面は、ロボットの作業空間、ツール、およびエルボーを制限します。

> **警告**
>
> 安全面を定義すると、定義されたツールスフィアとエルボのみが制限され、ロボットアームの全体的な制限は制限されません。
> 安全平面を定義しても、ロボットアームの他の部分がこの限界に従う保証はありません。

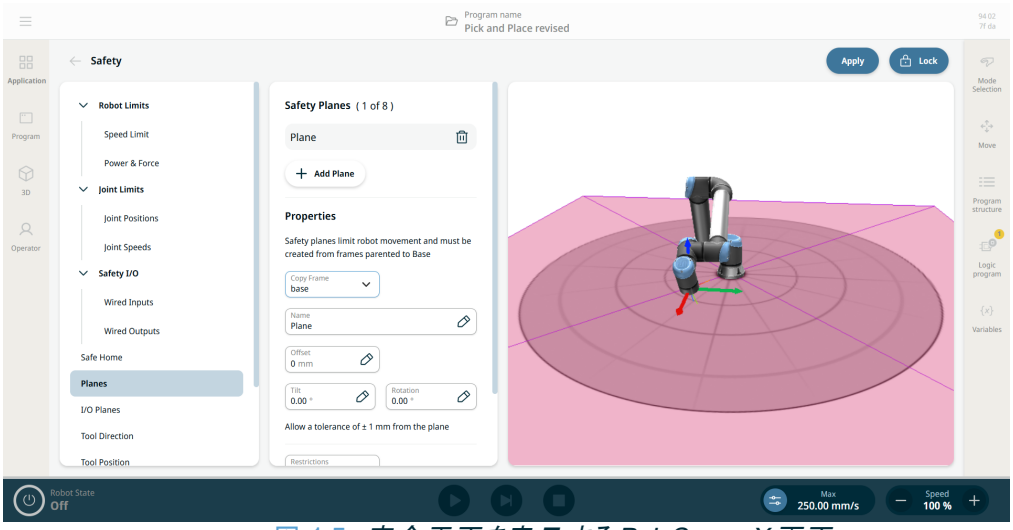


図 1.5: *安全平面を表示する PolyScope X 画面。*

安全平面の設定

以下に記載されているプロパティを使用して安全平面を設定できます。

- **名前**。安全平面を識別するために使用される名前です。
- ベースからの**オフセット**。Y 方向に測定した、ベースからの平面の高さです。
- **チルト**。電源コードから測定した、平面の傾斜です。
- **回転**。時計回りに測定した、平面の回転です。

以下に記載されている限界を使用して各平面を設定できます。

- **標準**。安全システムがノーマルモードの場合、ノーマルプレーンがアクティブになり、位置の厳格な制限として機能します。
- **減少**。安全システムが縮小モードの場合、縮小モード平面がアクティブになり、位置の厳格な制限として機能します。
- **両方**。安全システムが通常モードまたは縮小モードのいずれかにある場合、通常モードおよび縮小モードの平面がアクティブになり、位置の厳格な制限として機能します。
- **減少モードをトリガー**。セーフティプレーンは、ロボットツールまたはエルボがその先に配置されている場合、セーフティシステムを減速モードに切り替えます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

エルボージョイントの制限

この機能は、デフォルトで有効になっています。
[エルボー制限]を使用すると、ロボットのエルボージョイントが定義済みのいずれかの平面を通過するのを防止できます。
エルボが飛行機を通過するためのリストリクトエルボを無効にします。

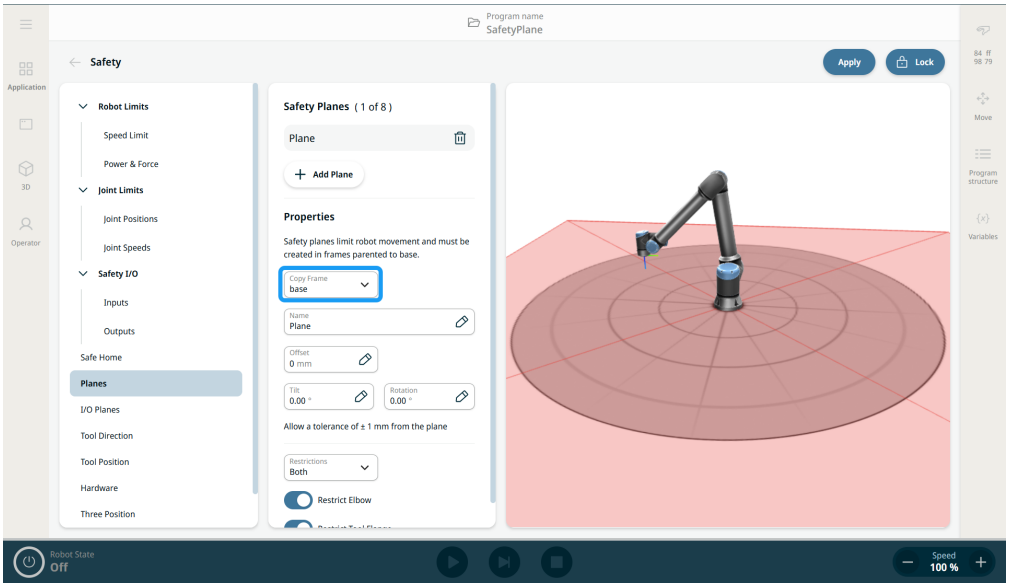
ツールフランジの制限

ツールフランジを制限すると、ツールフランジと取り付けられたツールが安全平面を横切ることが防止されます。ツールフランジを制限するとき、制限されていない領域は、ツールフランジが正常に動作できる安全平面の内側の領域となります。
ツールフランジは安全平面の外にある制限された領域を横断できません。
制限を解除すると、ツールフランジが安全平面を超えて制限領域に移動できるようになりますが、取り付けられたツールは安全平面の内側に留まります。
大きなツールオフセットを使用する場合は、ツールフランジの制限を解除できます。これにより、ツールの移動距離が長くなります。
ツールフランジを制限するには、平面フィーチャーを作成する必要があります。平面フィーチャーは、後で安全設定で安全平面を設定するために使用されます。

フレームを使用した安全プレーンの作成

説明

既存のフレームを使用して安全平面を定義できる。これにより、あらかじめ定義された位置と回転(X、Y、Z、RX、RY、RZ)から平面パラメータを指定する、より直感的な方法が提供されます。**フレームのコピー**ドロップダウンメニューからフレームを選択してください。



フレームのコピードロップダウンメニューは、**プレーン**画面の安全プレーン定義のパラメータ内にあります。このリストには、**Frames**画面で定義されたフレームが含まれる。フレームを選択すると、そのフレームが安全平面定義として使用される。
オフセット、傾斜、回転のパラメータを指定すると、それらは選択されたフレームに適用されます(「安全面の設定」を参照)。結果として得られる安全平面は、すべてのパラメータを統合したものです。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

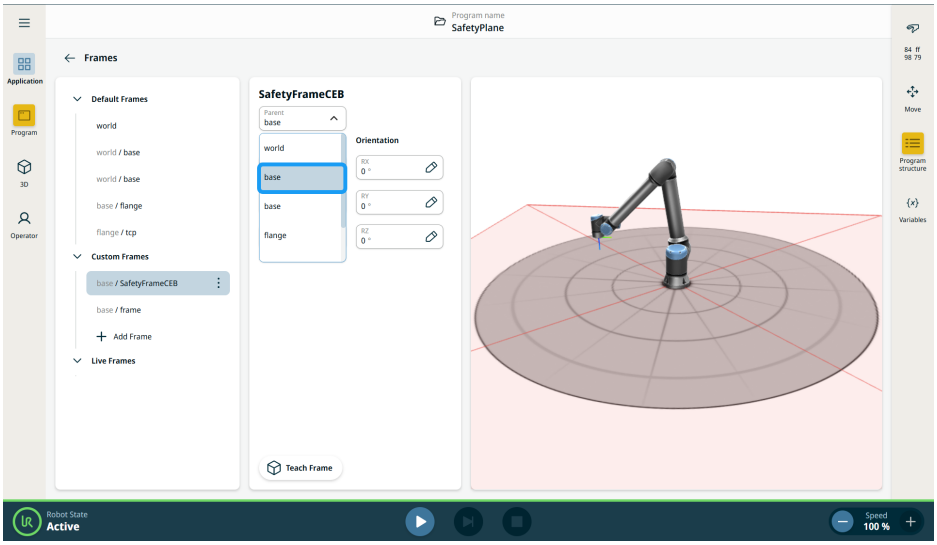
『ソフトウェアハンドブック』の「フレーム」のセクションを参照してください。

フレームを使用した安全平面の作成

1. **アプリケーション** タブで、**フレーム** を選択します。
2. **カスタムフレーム**の下にある **+ フレームを追加** をタップし、その後、**3つの縦点（ケバブアイコン）**を使用してフレームの名前を変更します。

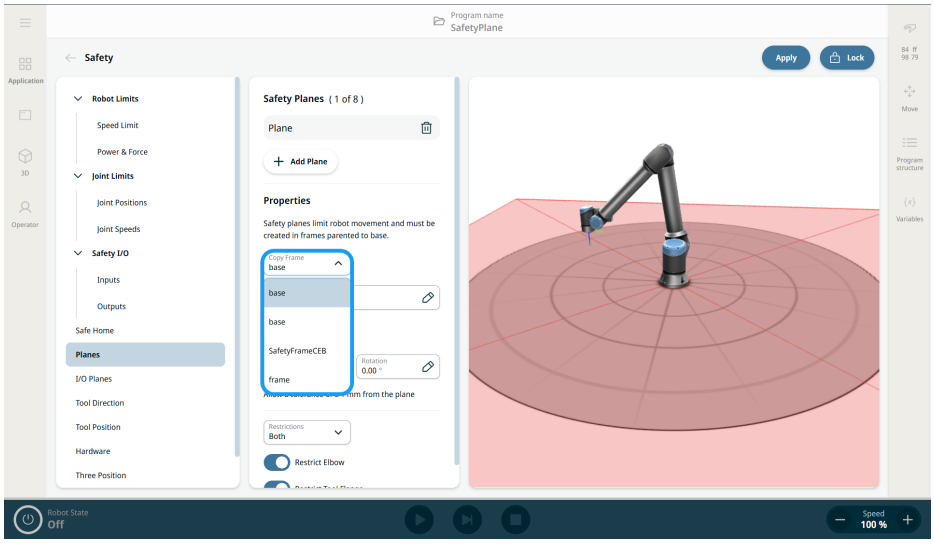
> **通知**
> フレームは「**ベース**」を基準として作成されます。

3. **親** フィールドで、**ベース** を選択してください。



安全平面における基準フレームの選択

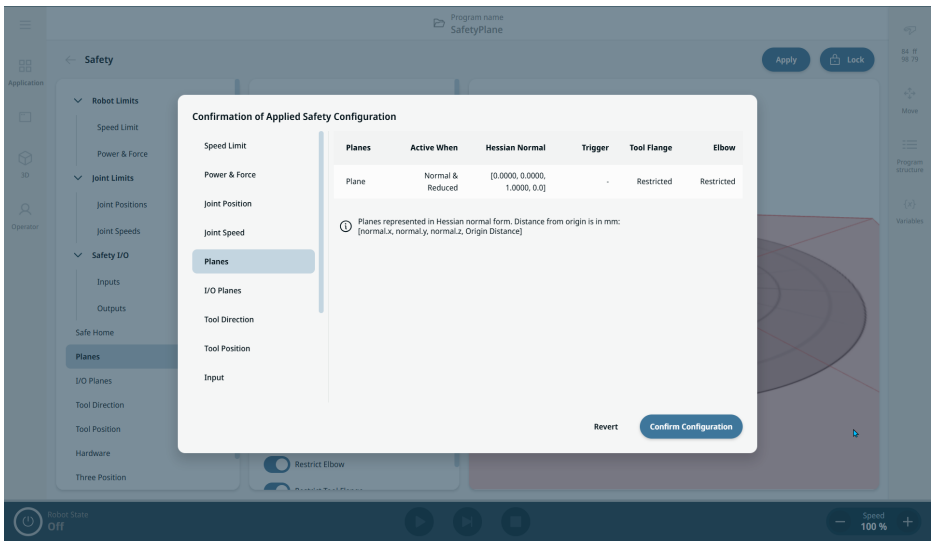
1. **[アプリケーション]** で **[安全]** に移動し、**[平面]** を選択して、**[ロック解除]** をタップします。
2. 「安全 **平面**」**画面** で、「フレームの**コピー**」ドロップダウンメニューからフレームを選択します。オフセット、傾斜、回転の設定も行うことができます。



3. **適用** ボタンをタップしてください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4. 設定済みの平面は、「適用された安全設定の確認」**概要** ダイアログの機能割り当てテーブルに一覧表示されます。



通知

安全平面に使用されるフレームは、予想とは逆向きになっている場合があります。ロボットが平面の違反側に位置している場合は、180度の傾きを追加してください。

平面構成の制限、エルボー関節の制限、およびツールフランジの制限については、「安全平面」を参照してください。

10.4.5. I/O 平面

説明

I/Oプレーン機能は、標準のセーフティプレーンと比較して、セーフティプレーンをより柔軟に使用できます。セーフティプレーン機能を提供します。端子入力を使用してセーフティプレーンをアクティブ/非アクティブにしたり、セーフティ球がセーフティプレーンを横切ったときに出力信号を生成したりできます。

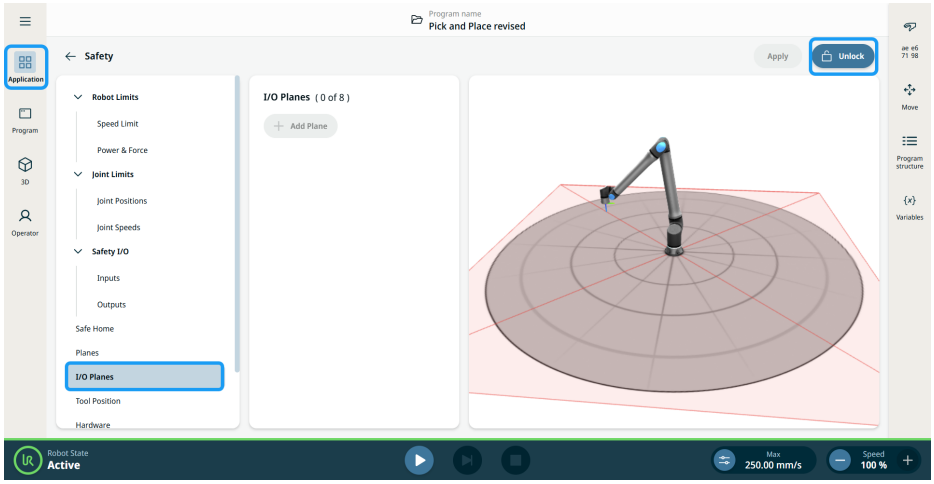
Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

インプット/ストッププレーン

トリガー停止は、I/Oプレーンの停止をトリガーする。安全入力を使ってミュートすることができる。ミュートしない限り、飛行機に向かって動くとロボットは停止し、安全入力が飛行機をミュートするまで待機する。

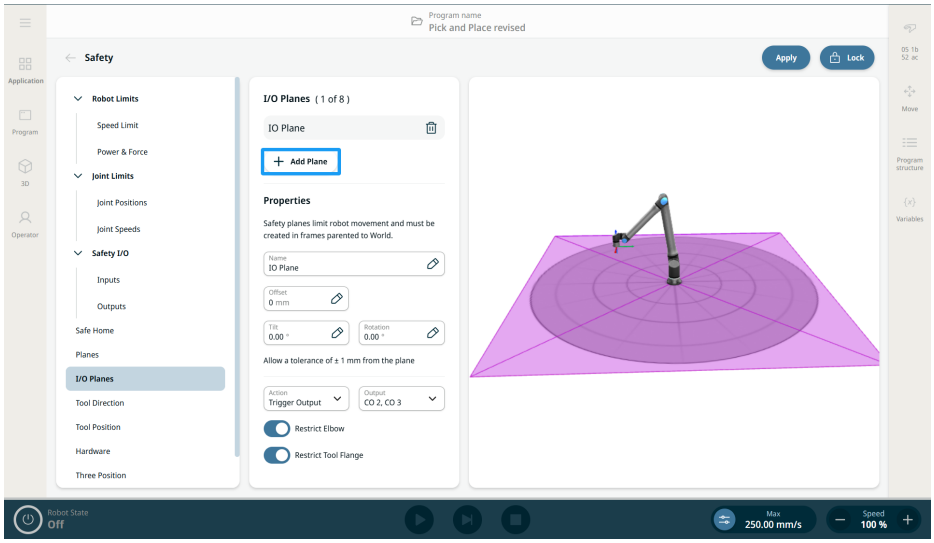
> **通知**
>
> 飛行機がアクティブでないときは、ロボットは自由に動くことができる。
> 平面がアクティブで、ロボットが平面を横切っていない場合、ロボットは平面を横切る前に停止する。ロボットが平面の端を移動している間に平面が作動した場合、ロボットは平面を横切ってしまう可能性があり、最悪の場合、設定された距離と停止時間の制限に従って停止する。
> 平面が作動し、ロボットが平面を横切ると、ロボットは設定された停止距離と停止時間の制限に従って停止する。

1. 移動先「**安全**」を選択し、「**I/Oプレーン**」をタップします。

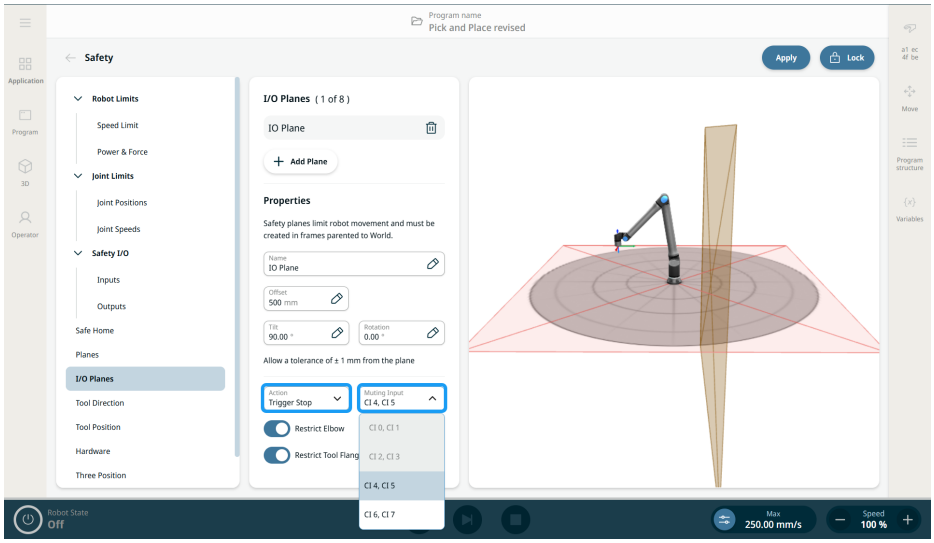


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

2. **ロックを解除**し、**Add Plane**をタップします。I/O Planes プロパティのいくつかのフィールドとタブが表示されます。



3. **Offset**と**Tilt**の値を入力する。
4. **Action**フィールドで、**Trigger Stop**を選択する。
5. **Muting Input**フィールドで、**CI4**と**CI5**を選択する。**適用**」をタップする。



6. 入力に接続された物理的なスイッチを切り替えると、3Dビューアーから飛行機が消える。「 」の「 」ボタンをタップすると、ロボットが平面の片側から反対側へと自由に移動します。
7. スイッチをもう一度切り替えて飛行機のミュートを解除すると、ロボットはI/O停止に入る。

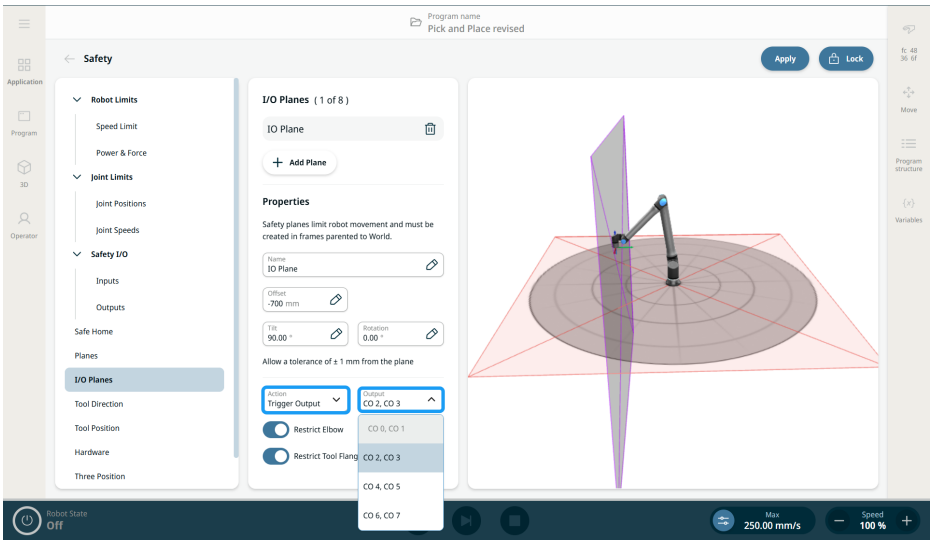
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

出力プレーン

トリガ出力は、1つまたは複数の安全球が平面を横切ったかどうかに基づいて安全出力を生成します。
1つまたは複数の安全球がトリガー出力として定義された平面を横切ると、その平面に対応する安全出力が作動する。「アクティブ」とは、安全出力が電気的に「Low」に設定されていることを意味します。

> **通知**
> 安全球のいずれかがトリガ出力として定義された平面を横切ると、その平面に対応する安全出力がアクティブになる。

1. **OffsetとTiltの**値を入力する。
2. **Action**フィールドで、**Trigger Outputを**選択する。
3. **Output(出力)**フィールドで、**CO2**、**CO3**を選択する。**適用**」をタップする。



4. ロボットプログラムを再生すると、"LOW "と"HIGH "の出力が[コミュニケーション]タブに表示されます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.4.6. ハードウェア

説明

ハードウェアセクションでは、ロボットに接続されているティーチペンダント(TP)の種類を選択できます。使用可能なオプションは次のとおりです。

- **3PE 有効**。3 ポジションイネーブルティーチペンダント(3PE TP)
- **なし**。これにより、コントロールボックスにティーチペンダントを接続しなくても、ロボットを安全に電源投入できます。

> **通知**
> 安全上の理由により、選択内容が接続されているハードウェアを反映していない場合、ロボットは起動しません。

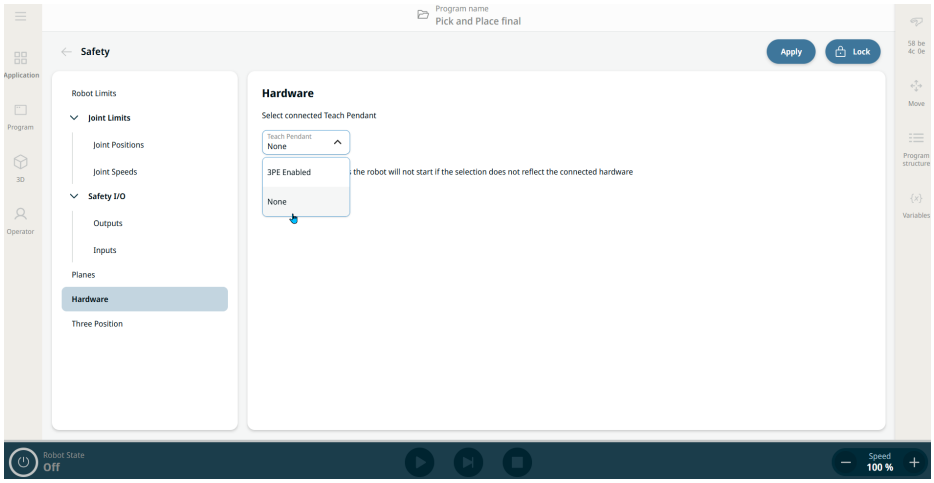
「なし」オプションの目的

なしオプションは、ティーチペンダントが不要、または物理的に存在しない構成をサポートし、とくに自動化環境や遠隔制御環境において、より簡素で柔軟な導入を可能にします。
ユーザーには次の 3 つの主な利点があります。

- ティーチペンダントを使用しないヘッドレス構成をサポートします。
- 最小構成のハードウェア要件を簡素化します。
- ティーチペンダントの有無への依存をなくし、起動時の柔軟性を向上させます。

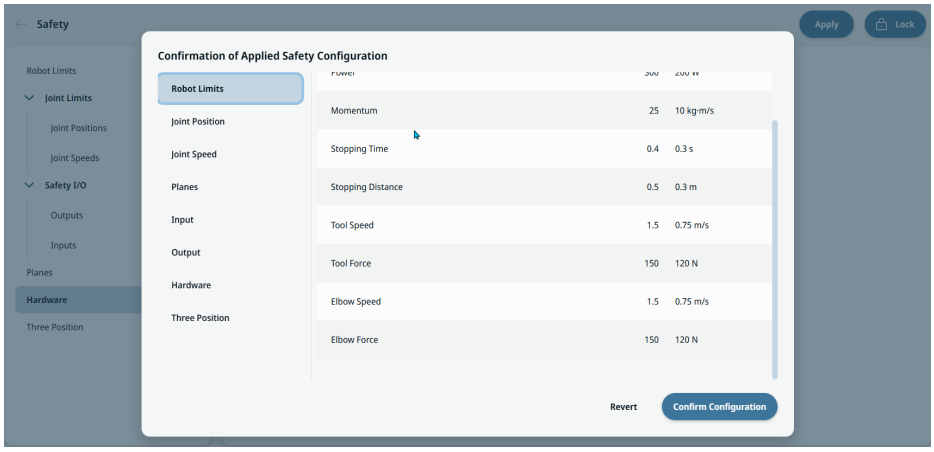
「なし」の選択方法

1. 安全アプリケーション画面の左パネルで [**ハードウェア**] をタップします。
2. メイン画面の右上でロックを解除し、安全パスワードを入力して [**確認**] します。
3. 中央パネルで [**ティーチペンダント**] フィールドをタップし、**なし** を選択します。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4. メイン画面で、[ロック] ボタンの横にある [**適用**] をタップします。
5. 「安全設定の適用」のポップアップで **適用し再起動する** をタップします。
6. [適用された安全設定の確認] ポップアップ画面が表示され、**元に戻す** または **設定を確認** のいずれかを選択できます。



10.4.7. 3ポジション

説明

「手動高速」モードでは、ツールの速度とエルボーの速度の両方が一時的に250 mm/sを超えることができます。この機能は、ロボットが手動モードになっており、3 ポジションイネーブルデバイスが設定されている場合にのみ利用可能です。
3 ポジションイネーブルデバイスとの操作が5分間行われない場合、増加した値は250 mm/sにリセットされます。

「3つの位置」にアクセスするには

1. 左側のパネルで、**Three Position** をタップします。
2. メイン画面の右上にある **ロック解除** をタップします。
3. 安全パスワードを入力して [**確認**] をタップします。
4. 中央パネルで、ボタンをスライドさせて **手動高速モードを許可** に設定します。
5. メイン画面の右上にある **適用** をタップします。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

10.4.8. PROFIsafe

説明

PROFIsafe ネットワークプロトコル(バージョン2.6.1として実装) により、ロボットはISO 13849のカテゴリー3、PLd要件に準拠して安全PLCと通信することができます。
ロボットは、安全関連情報を安全用PLCに送信し、安全関連情報を受信します。
安全に関連する通信には、ステータスメッセージや、安全機能(例 : 出力低減、停止) の起動が含まれます。 停止コマンドはIEC 60204-1に基づいて説明されており、非常停止はカテゴリー1の停止、安全装置による停止はカテゴリー2の停止に分類されます。

PROFIsafeインターフェースは、ロボット制御ボックスの安全IOピンにワイヤを接続するための安全なネットワークベースの代替手段を提供します。
PROFIsafeインターフェースを使用することで、URロボットの機能安全仕様(PL、カテゴリー、およびPFH) が維持されます。 詳細については、URマニュアルの「安全機能一覧」のセクションを参照してください。 例えば、「セーフガードストップ」はPLdカテゴリー3であり、PFH値は1.8E-07(1.8×10^{-7}) 未満です。

PROFIsafeは、有効なライセンスを持っているロボットでのみ利用できます。これは、最寄りの営業担当者に連絡することで入手できます。 ライセンスを取得した後、myUR からダウンロードしてください。
ロボットの登録およびライセンスの有効化に関する情報は、「ロボットの登録とURCapライセンスファイル」をご参照ください。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

安全 PLC 出力

安全 PLC がロボットに送信する制御メッセージには、次の表に示す情報が含まれています。

信号	説明
システムによる緊急停止	• 0:システム非常停止をアサートしています。 • 1:システム緊急停止を解除します。
セーフガード停止	• 0:予防停止をアサートしています。 • 1:通常動作状態。 **注**:「予防停止リセット」信号の説明も参照してください。
セーフガード停止をリセット	「予防停止」信号がすでに1に設定されている場合、0から1への遷移で予防停止状態をリセットします。
セーフガード停止自動	• 0:ロボットが自動モードで動作している場合、予防停止をアサートしています。 • 1:通常動作状態。 セーフガードストップオートは、3ポジション(3PE)デバイスが設定されている場合にのみ使用するものとします。3PEデバイスが構成されていない場合、セーフガード停止自動は通常のセーフガード停止入力として機能します。 **注**:「予防停止自動リセット」信号の説明も参照してください。
セーフガード停止自動リセット	「予防停止自動」信号がすでに1に設定されている場合、0から1への遷移で予防停止自動状態をリセットします。
減少	• 0:減少モードの安全限界を有効にします。 • 1:「標準モード」の安全限界を有効にします。 安全システムは、入力が有効になってから0.5秒未満でロボットが減少モードの安全限界内に入ることを保証します。ロボットアームが引き続き減少限界のいずれかを超える場合は、停止カテゴリー0が引き起こされます。
操作モード	• 0:手動運用モードを有効にします。 • 1:自動運用モードを有効にします。 安全設定「PROFIsafeを介した動作モードの選択」が無効になっている場合、このフィールドはPROFIsafe制御メッセージから省略されなければなりません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

安全 PLC 入力

ロボットが安全 PLC に送信するステータスメッセージには、次の表に示す情報が含まれています。

信号	説明
やめて、ネコ。0	• 0:ロボットはカテゴリ0の保護停止を実行中、または完了しています。アームとモーターへの電源を即座に遮断することによる非制御停止です。 • 1:通常動作状態。
やめて、ネコ。1	• 0:ロボットはカテゴリ1の保護停止を実行中、または完了しています。制御停止後、モーターはブレーキがかかった電源オフ状態のままになります。 • 1:通常動作状態。
やめて、ネコ。2	• 0:ロボットはカテゴリ2の保護停止を実行中、または完了しています。制御停止後、モーターは電源オン状態のままになります。 • 1:通常動作状態。
違反	• 0:安全システムが定義された有効な安全限界に準拠できなかったため、ロボットは停止しています。 • 1:通常動作状態。
故障	• 0:安全システムで予期しない例外的なエラーが発生したため、ロボットが停止しています。 • 1:安全システムで予期しない例外的なエラーは発生していません。

システムによる緊急停止	• 0:以下の条件のいずれかにより、ロボットが停止しています:
	  • PROFIsafe 経由で接続された安全 PLC が、システムレベルの非常停止をアサートしています。
	  • コントロールボックスに接続されている IMMI モジュールがシステムレベルの非常停止をアサートしています。
	  • システム非常停止を構成可能なコントロールボックスの安全入力に接続されているユニットがシステムレベルの非常停止をアサートしています。
	• 1:ロボットはシステム緊急停止状態ではありません。

ロボットによる緊急停止	• 0:以下の条件のいずれかにより、ロボットが停止しています:
	  • ティーチペンダントのe - stopボタンが押されます。
	  • 制御ボックスのロボットe - stop非設定安全入力に接続されたe - stopボタンが押されます。
	• 1:ロボット側の緊急停止状態ではありません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

信号	説明

セーフガード停止	• 0: ロボットは以下のいずれかの条件により停止しています。
	  • PROFIsafeを介して接続された安全PLCは、セーフガードストップを主張しています。
	  • 予防停止を構成不可能なコントロールボックスの入力に接続されているユニットが予防停止をアサートしています。
	  • 制御ボックスのセーフガードストップ設定可能な安全入力に接続されたユニットがセーフガードストップをアサートしました。
	• 1: ロボットは予防停止により停止していません。
	注:「予防停止リセット」信号の説明も参照してください。PROFIsafe では、予防停止リセット機能の使用が必須です。

セーフガード停止自動	0: ロボットは自動モードで動作中に、以下のいずれかの条件が適用されるため停止しています: • PROFIsafeを介して接続された安全PLCは、セーフガードSTOP AUTOを主張しています。 • 制御ボックスのセーフガード停止自動設定可能な安全入力に接続されているユニットは、セーフガード停止自動をアサートしています。 1: ロボットは予防停止自動が原因で停止しているわけではありません。 **注**:「予防停止自動リセット」信号の説明も参照してください。 PROFIsafe では、予防停止リセット機能の使用が必須です。

3 PE STOP	• 0: ロボットは手動モードで動作中に、以下のいずれかの条件が適用されるため停止しています:
	  • いずれかの3PE が中間位置に押されており、フリードライブ入力がアクティブです。
	  • すべての3PE デバイスが中間位置に押されているわけではありません。
	• 1: ロボットは3ポジションイネーブルデバイスが原因で停止しているわけではありません。

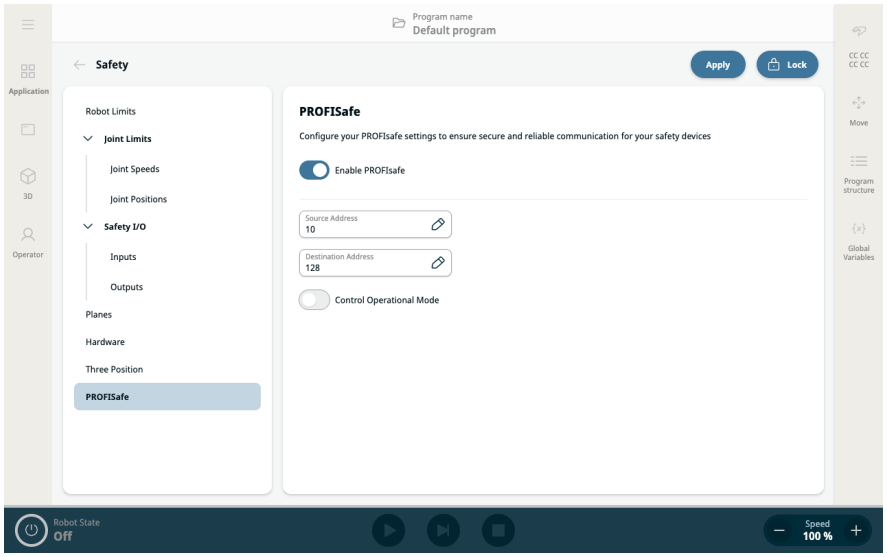
操作モード	ロボットの有効な運用モードを表示します。 • 0: 無効 • 1: 自動 • 2: 手動
減少	• 0: 減少モードの安全限界が有効です。 • 1: 標準の安全限界が有効です。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

信号	説明
有効な制限が設定されました	アクティブな一連の安全限界。 • 0:標準モード • 1:減少モード • 2:回復モード
ロボット移動	• 0:ロボットは移動しています。いずれかのジョイントが0.02 rad/s以上の速度で移動している場合、ロボットは動作中とみなされます。 • 1:ロボットは静止しています。
安全なホームポジション	• 0:ロボットは静止状態(移動していない)であり、安全ホーム位置として定義された位置にあります。 • 1:ロボットは静止状態ではないか、安全ホーム位置として定義された位置にありません。

PROFIsafeの設定

1. [安全]アプリケーション画面の左パネルで、[**PROFIsafe**]をタップします。
2. メイン画面右上の[**ロック解除**]をタップして、PROFIsafeを有効にします。安全パスワードを入力して[**確認**]をタップします。



右側のパネルには、PROFIsafeを設定するための2つのフィールドと2つのボタンが表示されます。

- [PROFIsafeを有効にする]ボタン
- [発信元アドレス]フィールド
- [送信先アドレス]フィールド
- 運用モードの制御

3. [**PROFIsafeを有効にする**]ボタンを右にスライドさせます。
4. [**発信元アドレス**]と[**送信先アドレス**]フィールドをタップして、ロボットと安全PLCが互いを識別するために使用するアドレスを指定します。
5. [**運用モードの制御**]をタップすると、PROFIsafe PLCでロボットの運用モードを制御できるようになります。

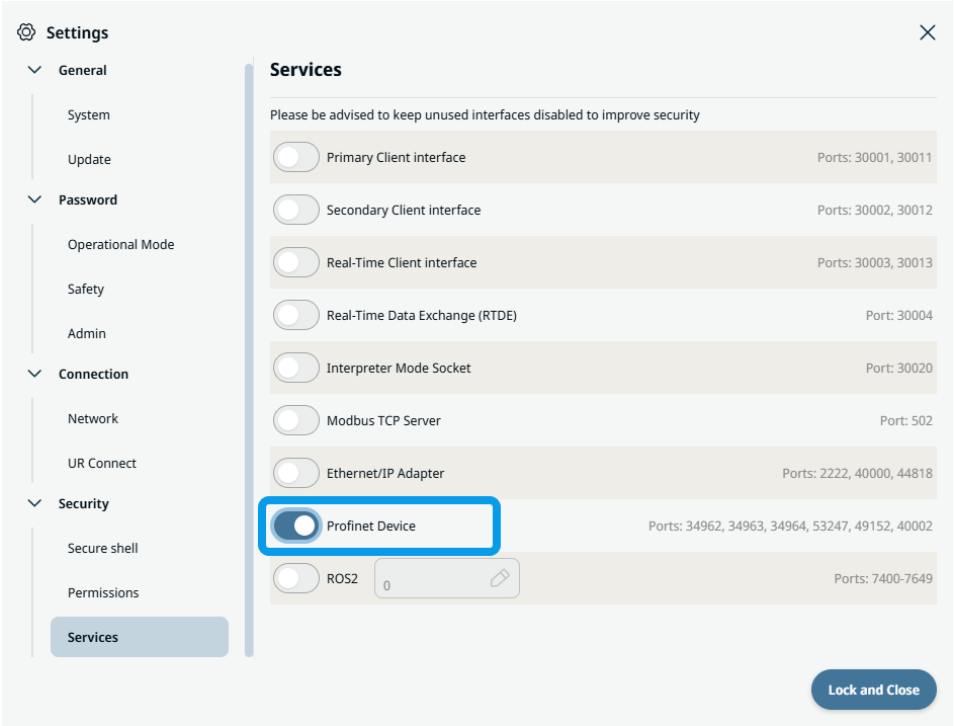
Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

通知

PROFIsafe を設定して使用するには、セキュリティサービス設定メニューで **[Profinet デバイス]** を有効にする必要があります。



詳細および「Profinet」のインターフェース位置については、こちらをご覧ください。



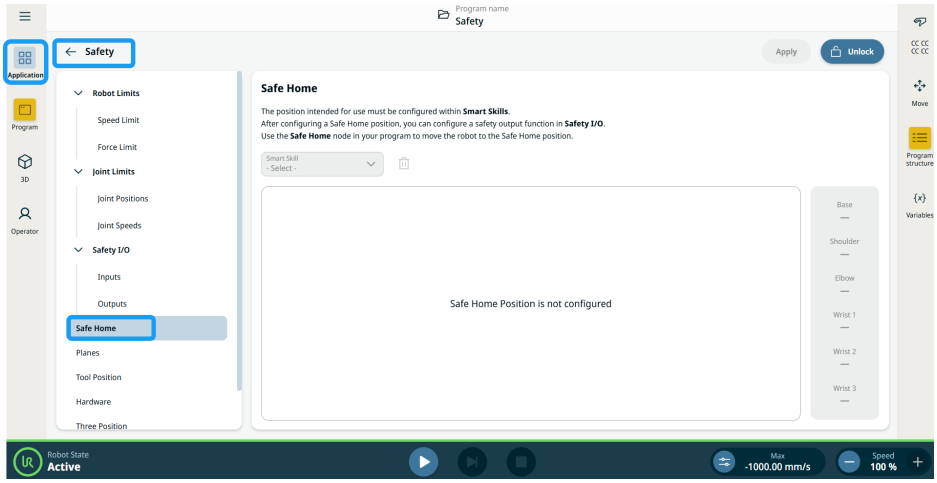
10.4.9. 安全な家

説明 **安全ホーム** は PolyScope X の機能であり、ロボットが設定された安全ホーム位置に到達したときに作動する安全関連出力を定義できます。ユーザーは、利用可能なスマートスキル位置のドロップダウンで **[ホーム]** を選択し、これを安全ホーム位置の基準として割り当てることができます。

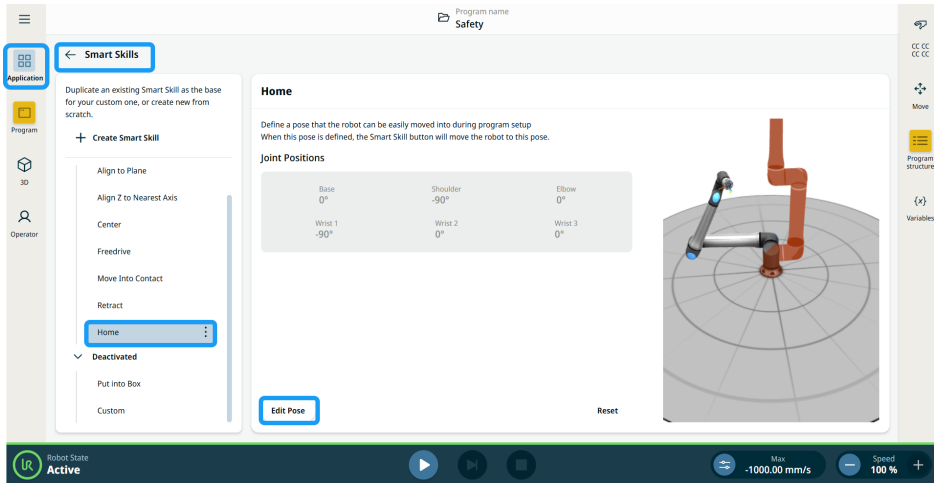
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

安全ホームへのアクセス

1. **[アプリケーションタブ]** をタップし、**[安全アプリケーション]** を選択します。左側パネルで **安全ホーム** を選択します。

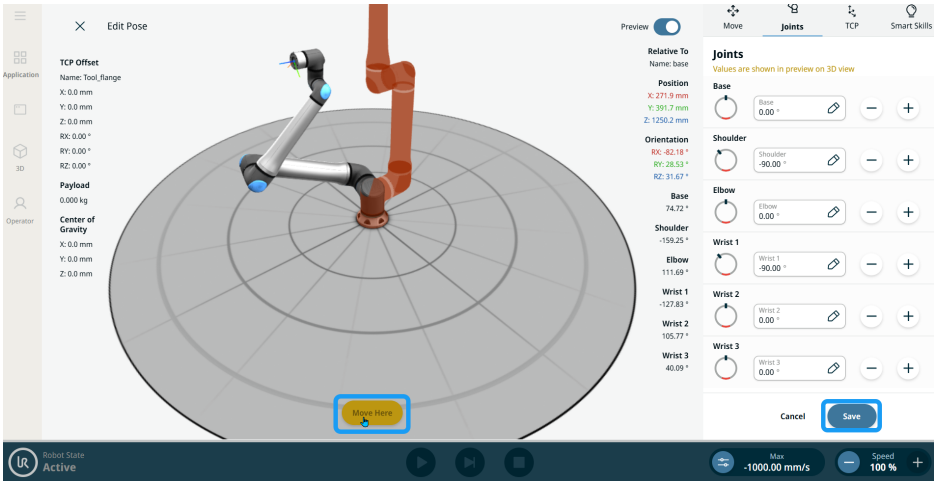


2. ロボット位置を設定するには、**スマートスキルアプリケーション** に移動して **[ホーム]** を選択します。
3. **ポーズ編集** ボタンをタップすると、ロボットアームの 3D ビューが表示されます。

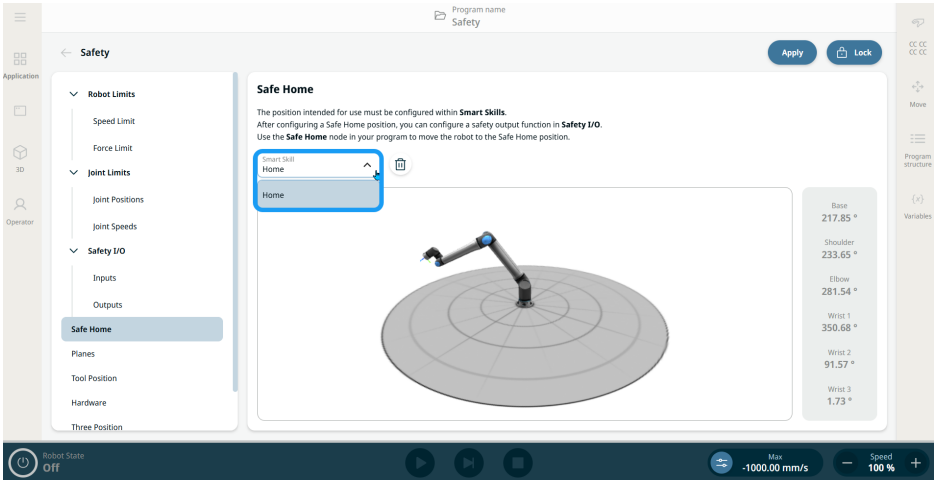


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

4. **移動**、**ジョイント**、TCP ボタンを使用して、ロボットを目的の位置までジョグ操作します。
5. プレビュー画像が新しい構成に合わせて配置されるまで、黄色の [**ここに移動**] ボタンを長押しします。
6. **保存** をタップして設定を確定します。



7. (**安全アプリケーション**内) の**安全ホーム**に戻り、安全パスワードを入力します。
8. 有効化された**スマートスキル**フィールドで [**ホーム**] を選択すると、設定済みのロボット位置がメイン画面に表示されます。
9. **適用**をタップし、**適用し再起動する**を選択します。次に [**設定を確認**] をタップします。



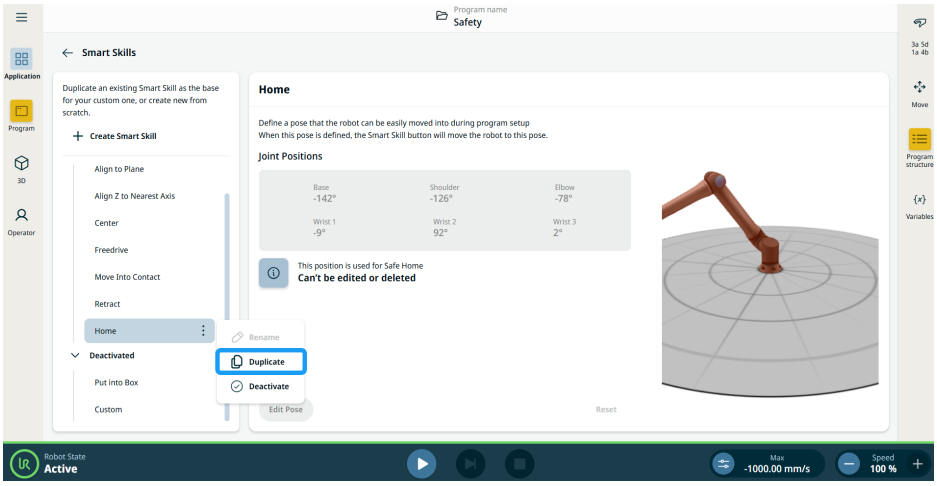
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

通知

Service unavailable.

- メッセージボックスは「Position Smart Skill」ページに表示されます。
- 「セーフホーム」として設定されたPosition Smart Skillは、ユーザーが**の「Safety」>「Safe Home」**画面からセーフホームを削除または割り当て解除しない限り、名前を変更、編集、または削除することはできません。

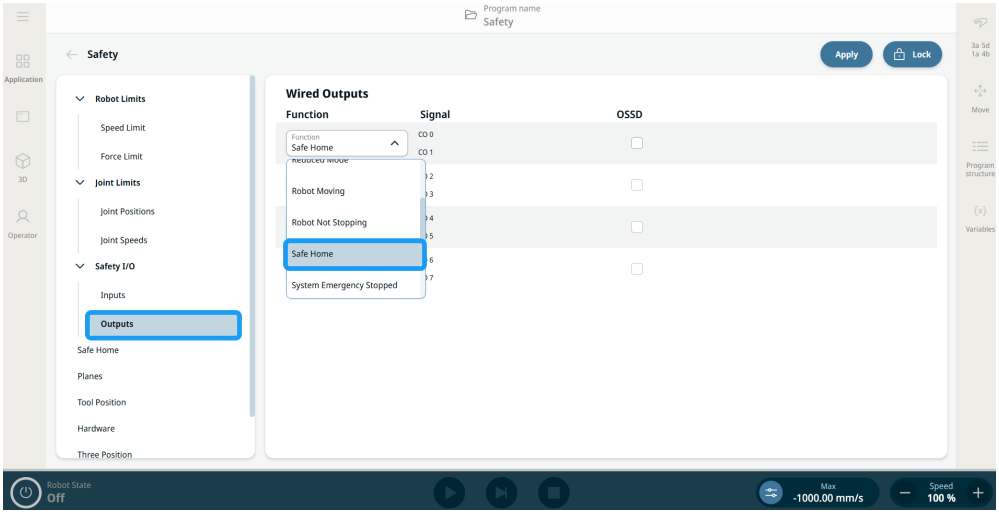
10. スマートスキル画面では、ホーム位置を複製して編集できます。新規に作成したすべてのスマートスキルも、安全ホームとして設定できます。



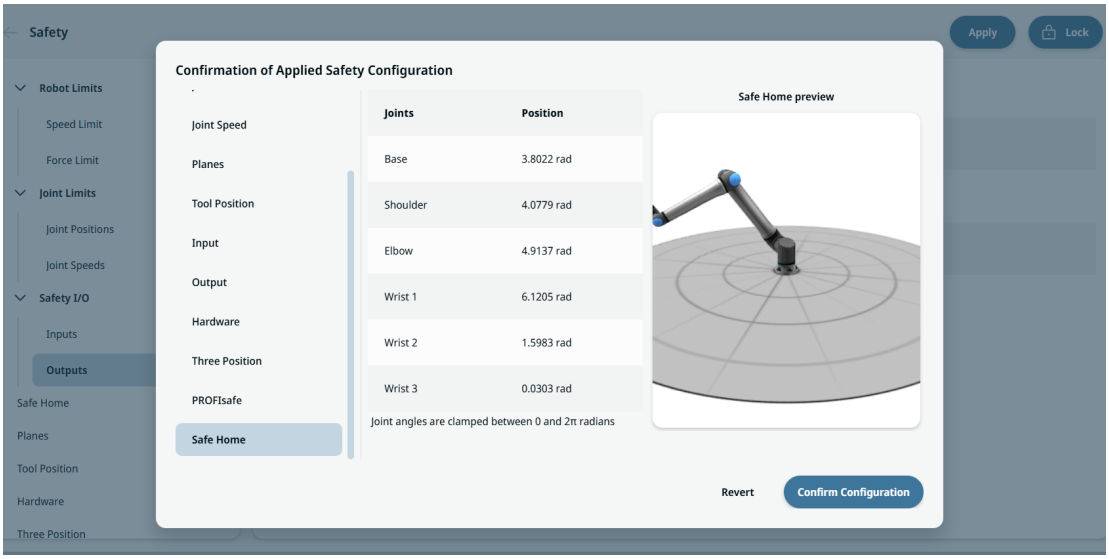
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

出力における安全ホーム機能

安全で**ホーム**位置が位置スマートスキルに割り当てられている場合、安全出力機能のドロップダウンには新しい機能割り当てとして**安全ホーム**が表示されます。
安全 I/O の[**出力**]配下にある[**機能**]フィールドで[安全ホーム]を選択します。



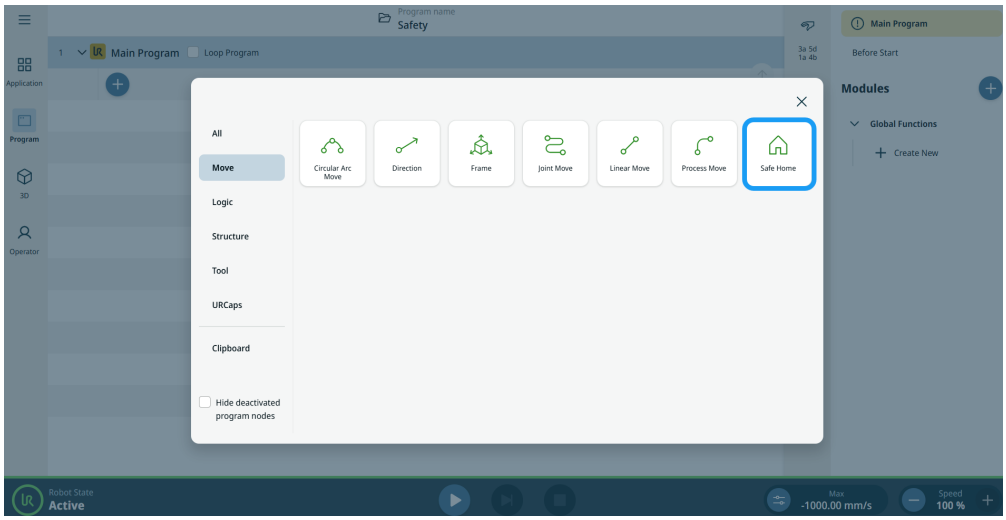
安全ホームは、**適用された安全設定の確認**の概要ダイアログにある機能割り当て表で確認できます。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

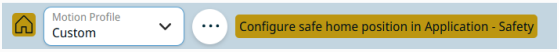
プログラムノードとしての安全ホーム

安全ホームプログラムノードは、**移動ノード**カテゴリにあり、**コマンドノード**内に配置されています。このノードは、安全アプリケーションの安全ホーム設定で構成された事前定義の安全ホームポジションへロボットを移動させるよう指令するために使用します。

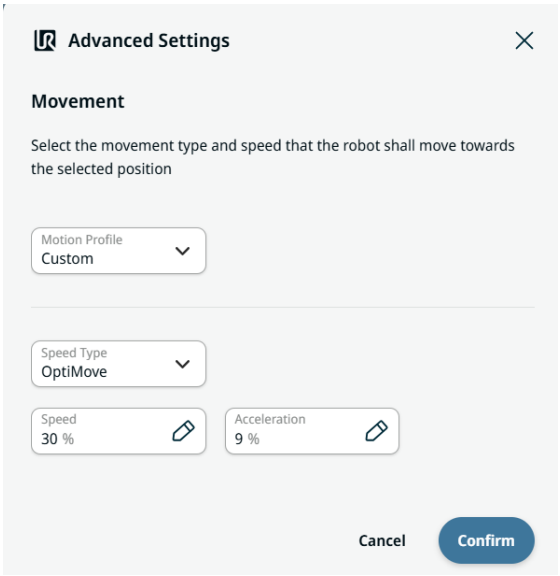


通知

安全設定で安全ホームポジションが構成されていない状態でこのノードを追加すると、ノードは黄色で表示されます。



[省略記号アイコン]  をタップすると、安全ホームコマンドノードのモーションプロファイルオプションやその他の詳細設定が表示されます。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

詳細設定 ユーザーは、詳細設定で2つのタブと2つのフィールドを使用して移動プロファイルを作成できます:

- 動作プロファイル
- 速度タイプ
- 「速度」タブ
- 「加速度」タブ

移動プロファイルは、移動ノード(ジョイント移動、直線移動、円弧移動、プロセス移動、方向)で事前定義の移動ロファイルを設定できる機能です。**カスタム**モーションプロファイルを使用すると、移動ノードで移動データを定義できます。
速度の種類フィールドでは、**OptiMove** が既定のオプションです。速度と加速度を「度/秒」または「mm/秒」で入力したい場合は、「**クラシック**」の動作モードを選択してください。OptiMove の設定は、使用とセットアップを簡素化するためにパーセンテージ(%)で指定します。
ユーザーは[**速度**]タブで希望する速度の割合を設定できます。これは、目標移動速度をロボットの最大速度能力に対する割合として設定します。
ユーザーは[**加速度**]タブで希望する加速度の割合を設定できます。これは、加速および減速時の目標トルク限界をロボットの最大出力に対する割合として設定します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

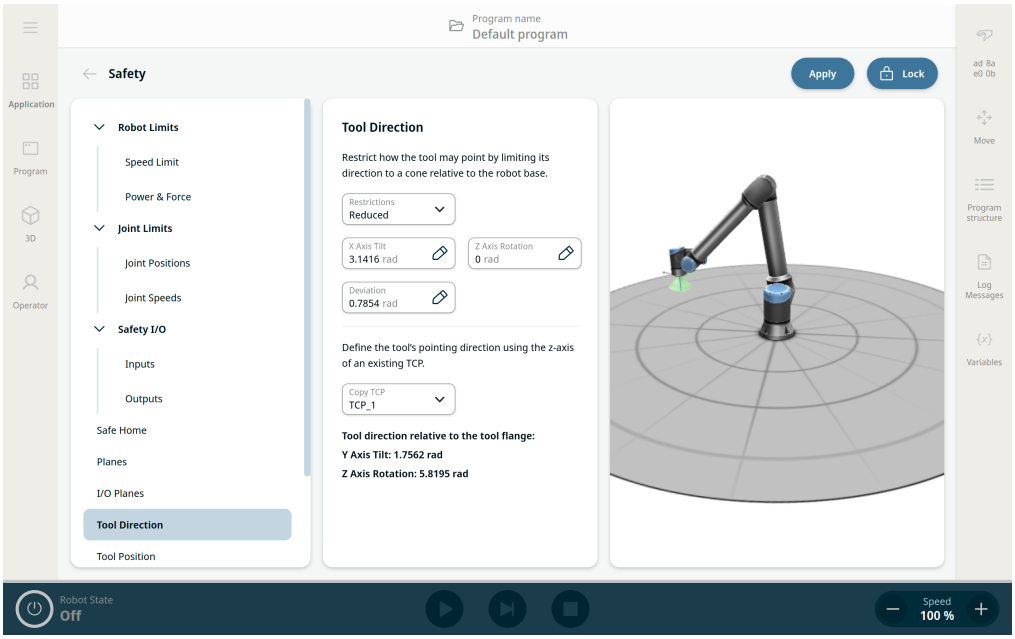
10.4.10. ツールの方向

説明

「ツールの方向」画面では、ツールが向くことができる角度を制限する安全機能を設定できます。安全設定に追加された「ツール方向の制限」を確認できます。限界は、ロボットアームのベース座標フレームに対して固定された向きを持つ円錐によって定義されます。ロボットアームが動作する際、ツールの方向は制限され、定義された円錐範囲内に留まるようになっています。

通知

これらの制限は無効にするか、または「減少モード」、「通常モード」、あるいはその両方で適用されるように設定できます。



通知

「ツール方向」機能を使用すると、特定の方向を向いた際に危害や怪我を引き起こす可能性のあるツールを使用する際、アプリケーションの安全性を高めることができます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

限界プロパティー

[ツールの方向] の限界には、設定可能なプロパティーが 3 つあります。

1. **傾斜**: 中心 (基準) 方向からの円錐の開口角度を定義できます。
2. **回転**: コーンが中心軸の周りをどのように回転するかを定義できます。
3. **偏差**: 目標方向と円錐内の任意の方向との間で許容される最大角度オフセットを定義できます。

無効化されたツール方向限界	常に無効
標準ツール方向限界	安全システムが**標準モード**の時のみ有効です
減少ツール方向限界	安全システムが**減少モード**の時のみ有効です
両方 (通常および縮小ツール方向リミット)	安全システムが**標準モード**の時も**減少モード**の時も有効です

ツールの方向は、**エンドエフェクタ アプリケーション** の設定で構成されたTCPを使用して指定されます。

ツールプロパティー

デフォルトでは、ツールはツール出力フランジの Z 軸と同方向を指しています。2つの角度を指定することで、これを変更できます:

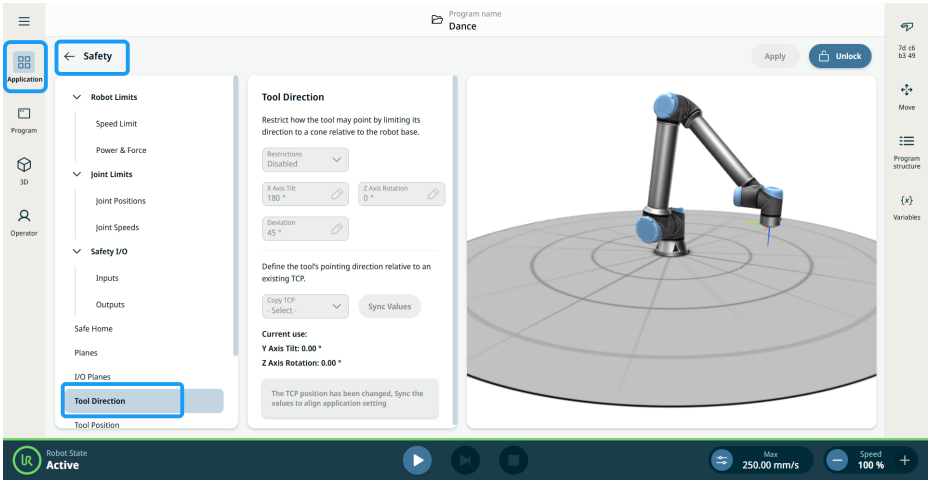
- **傾き角度**: 出力フランジ Z 軸の出力フランジ X 軸に対する傾き量.
- **Z軸の回転**: 傾斜したZ軸を、元の出力フランジのZ軸を中心にどれだけ回転させるか。

あるいは、ドロップダウンメニューから既存のTCPを選択して、そのTCPのZ軸をコピーすることもできます。

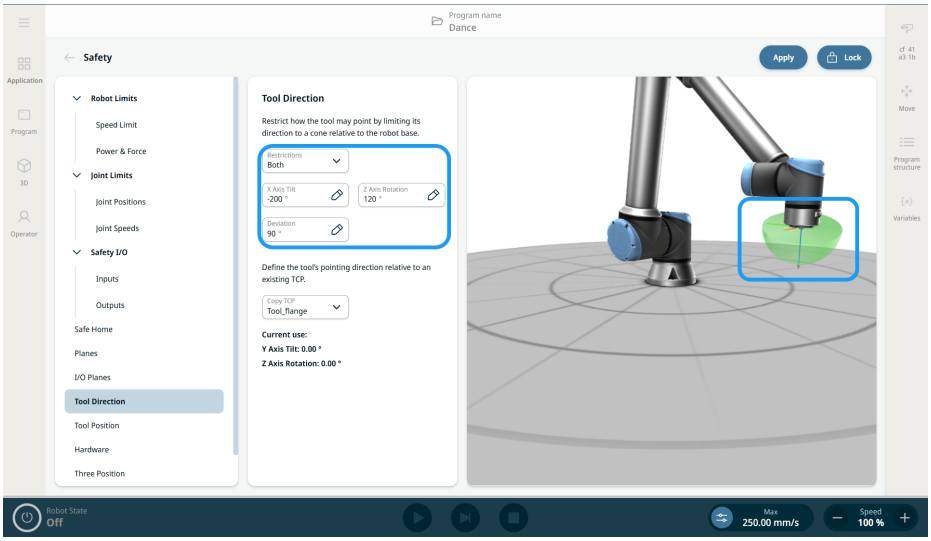
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ツールの方向にアクセスするには

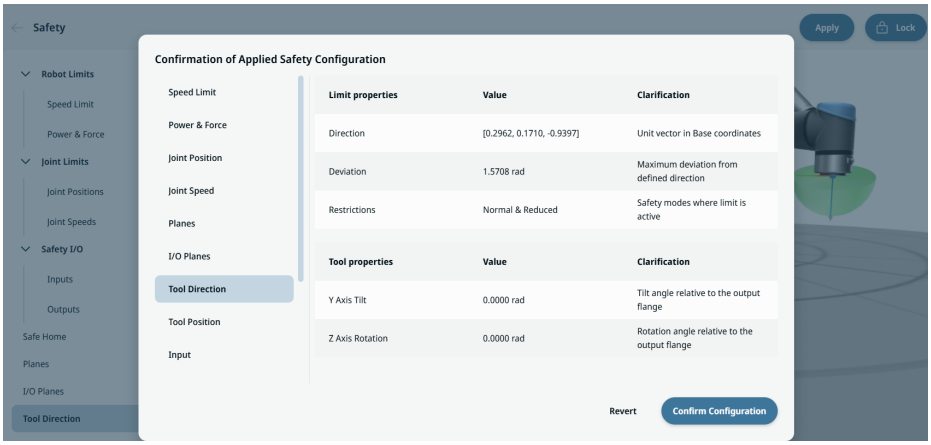
1. 「 」**アプリケーションタブ** をタップし、「 」**安全アプリケーション** を選択してください。左側のパネルで、**ツール方向** を選択します。



2. のロックを解除し、安全パスワードを入力してください。
3. **制限** フィールドを有効にすると、他のフィールドが利用可能になります。TCPに緑色の円錐が表示され、ツールの方向を示します。



4. **適用** ボタンをタップしてください。
5. **適用された安全設定の確認** の概要ダイアログにある機能割り当てテーブルで、**ツール方向** を確認できます。



Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

Copyright © 2009-2026. Universal Robots A/S。All rights reserved.

11. 最初のプログラム

説明

PolyScope X で初めてプログラムを作成すると、一連のウェイポイントを使用してロボットアームの動作を教示し、追従させる経路を設定できます。アームの先端には、エンドエフェクターを取り付ける必要があります。
アーム先端のツールの設定方法については、ソフトウェアハンドブックの「エンドエフェクター**の用途**」を参照してください。

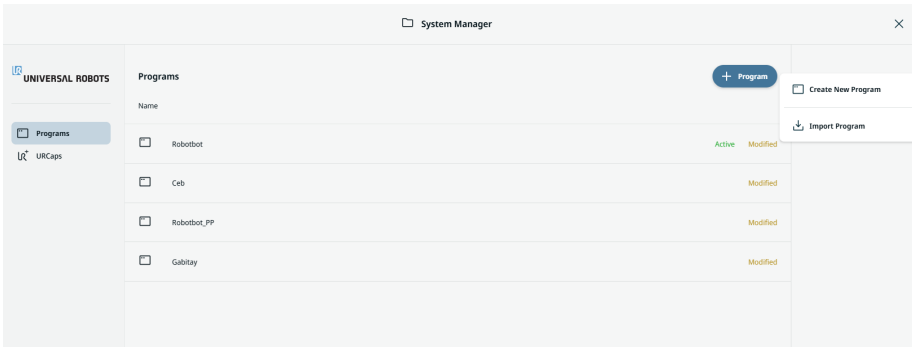
シンプルなプログラムを作成するには

この最初のプログラムの処理手順は以下の通りです:

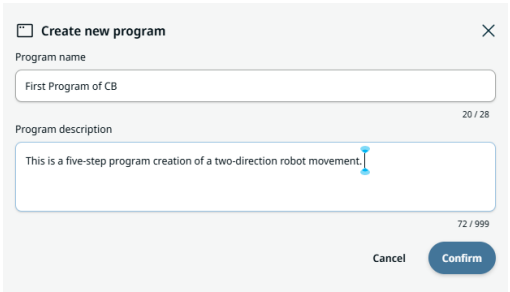
1. 位置 A に移動してください。
2. I/O の設定
3. 3秒お待ちください。
4. IOの設定を解除します。
5. 位置Bに移動してください。

システムマネージャーへのアクセス

1. **メイン画面で ヘッダー** をタップして、システムマネージャーを開きます。
2. 「システム **マネージャー」画面** で[プログラムの **追加] アイコン** をタップし、[新しいプログラムの作成 **] を選択します。**



3. **[新しいプログラムの作成]** ボックスにある 2 つのフィールドに、**プログラム名** と**説明** を入力してください。「確認 **」をタップしてください。**



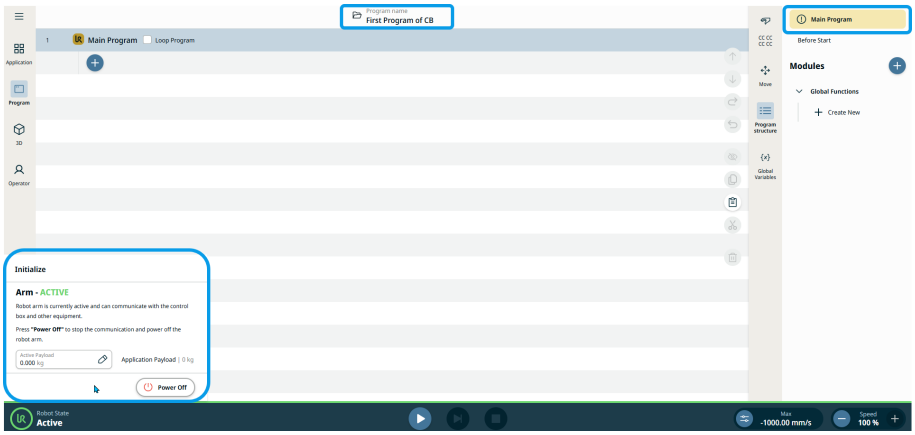
メイン画面にプログラム名が表示されます。マルチタスク画面には、プログラム作成の開始を示す黄色の [**メインプログラム**] タブが表示されます。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロボットの初期化

4. フッターの左側で[ロボット **状態**]をタップして初期化します。

5. [電源 **オン**]、次に[ロック **解除**]の順にタップします。すると、ロボットの状態が[**アクティブ**]と表示され、[**再生**]、[手動高速 **モード**]、および[**スピード**]のボタン/スライダーが有効になります。



6. メインナビゲーションで、[**プログラム**]メニューアイコンをタップします。

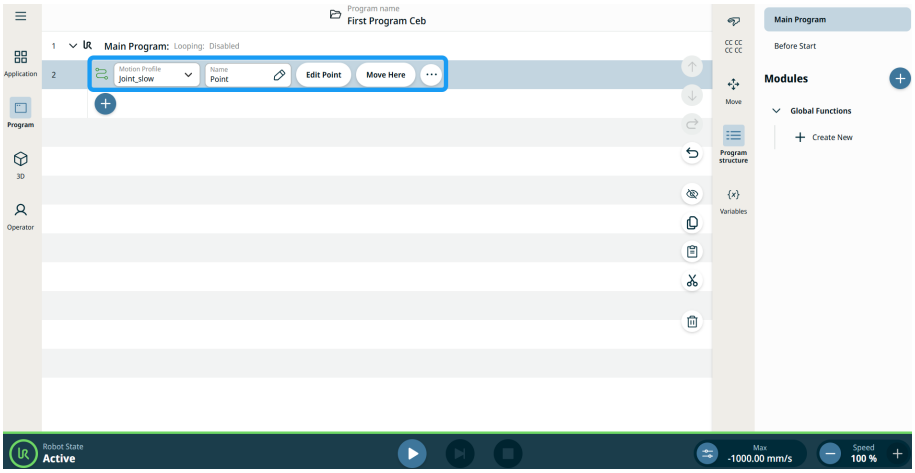
   『ソフトウェアハンドブック』の「基本 **コマンドノード」の説明** を参照してください。

最初のコマンド:関節の動き

操作:位置 A に移動

7. 「 **関節の動き** 」コマンドをタップします。PolyScope X では、ウェイポイントノードがこのコマンドに統合されていることに注意してください。

   『ソフトウェアハンドブック』の「関節 **の動き」コマンド** ノードの説明を参照してください。

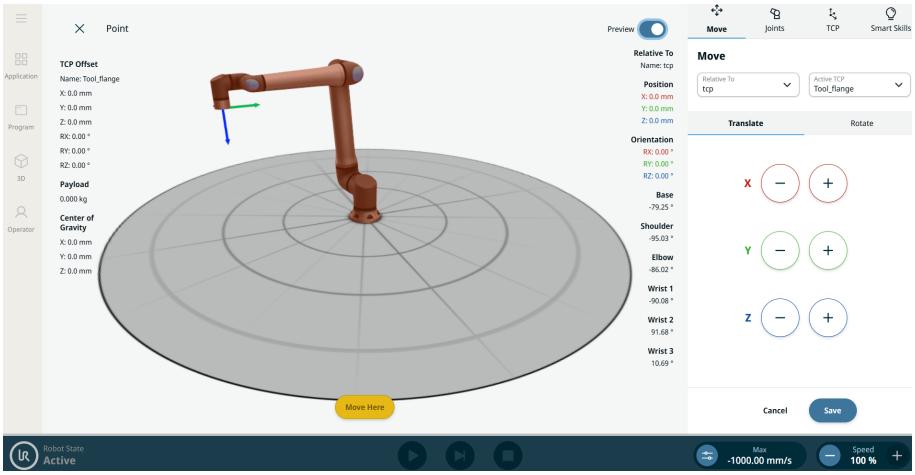


編集可能な 2 つのフィールド、2 つのタブ、および省略記号 (...) アイコンがプログラムツリーに挿入されます:

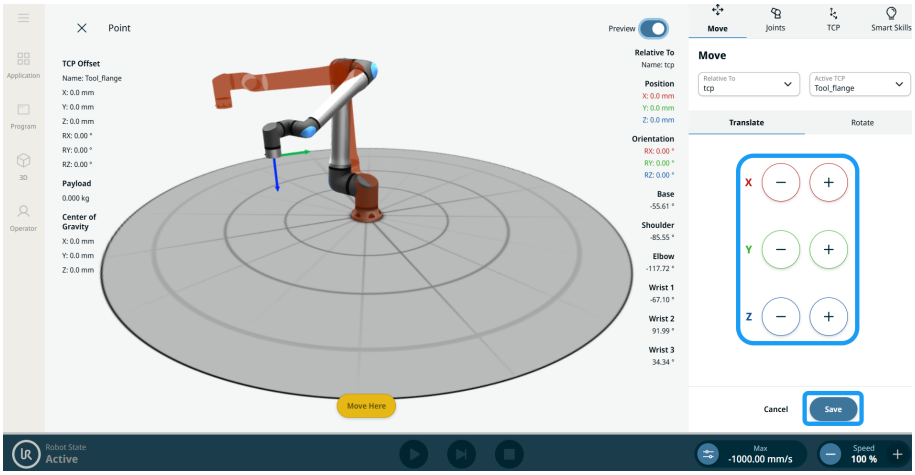
- 動作プロファイル
- 名前
- 点を編集
- ここに移動

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8. **[点を編集]** タブをタップします。ロボットアームが 3D で表示されます。画面の右側に [移動] メニューが表示されます。

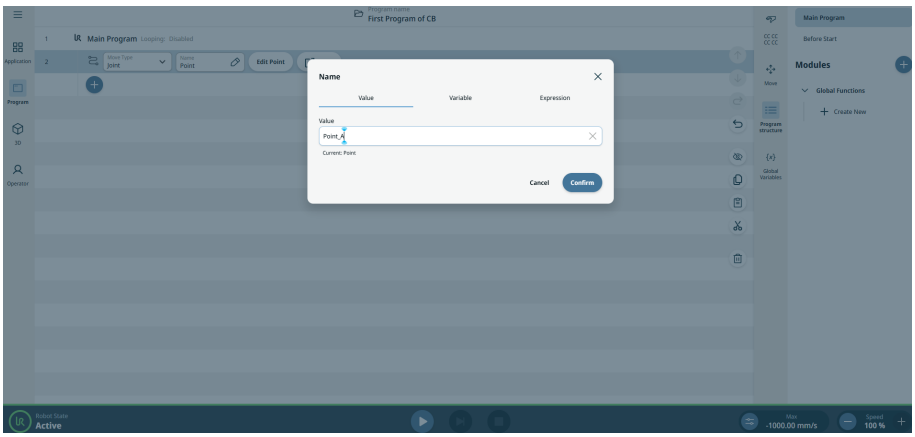


9. X、Y、Z 座標の **[+]/[-] ボタンを**使用して、ロボットをジョグ操作し、ウェイポイントの位置を設定して **保存**します。



最初のウェイポイントに名前を付ける

10. **[名前]** フィールドの **[値エディタ]** タブで、名前として**「Point_A」**を入力し、**[確認]** をクリックします。

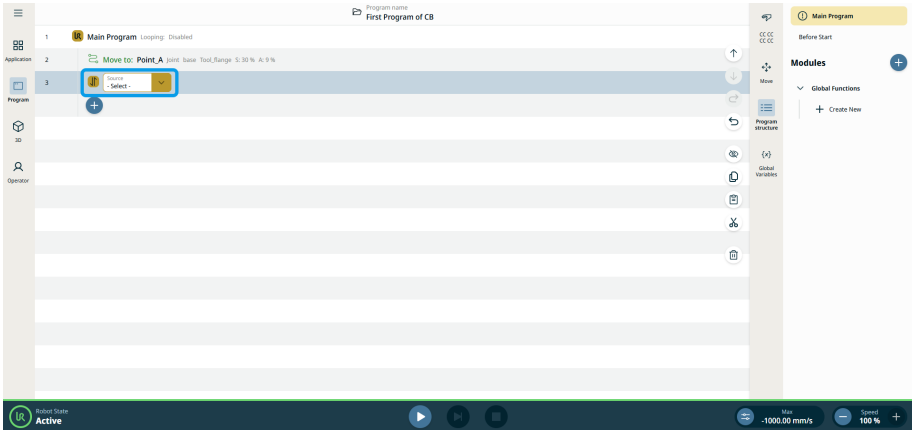


Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

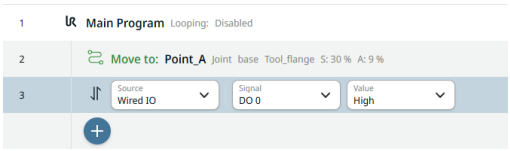
2番目のコマンド：Set

操作：エンドエフェクターのI/Oを設定する

11. プログラムツリーの [追加] アイコンをタップし、[**設定**] コマンドを選択します。



12. [**ソース] フィールド** をタップし、[**有線 I/O] を選択します。**
13. [**シグナル**] フィールドが追加されます。[DO **0] を選択します。** [**値] フィールド** が右側に追加され、[**High] が選択されます。**

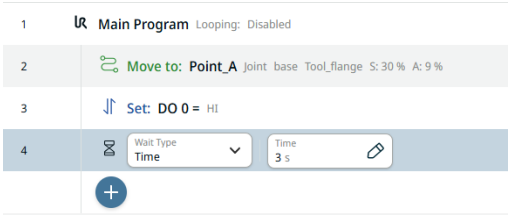


3番目のコマンド：待機

動作：ロボットが指定された秒数待機する

14. [追加] アイコンをタップし、[**待機**] コマンドを選択します。

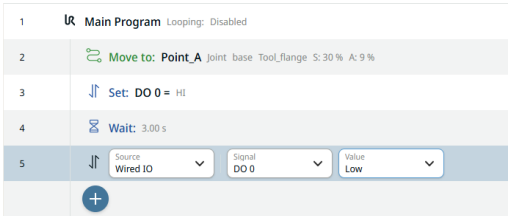
    『ソフトウェアハンドブック』の「See」「 **Wait** 」コマンドノードの説明を参照してください。
15. [**待機タイプ] フィールド** で [**時間] を選択すると、** ロボットが指定した秒数だけ待機するようになります。
16. [**時間] フィールド** をタップし、[**値] タブ** に3 (3秒) と入力して [**確認] をタップします。**



4番目のコマンド：Set

操作：エンドエフェクターのIOを解除する

17. 2つ目の設定ノードを作成するには、ステップ11 ～ 13を繰り返します。
18. 信号 **フィールド** で、DO **0 を選択します。** 右側に値 **フィールド** が追加されるので、Low **を選択します。**



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

5番目のコマンド：関節の動き

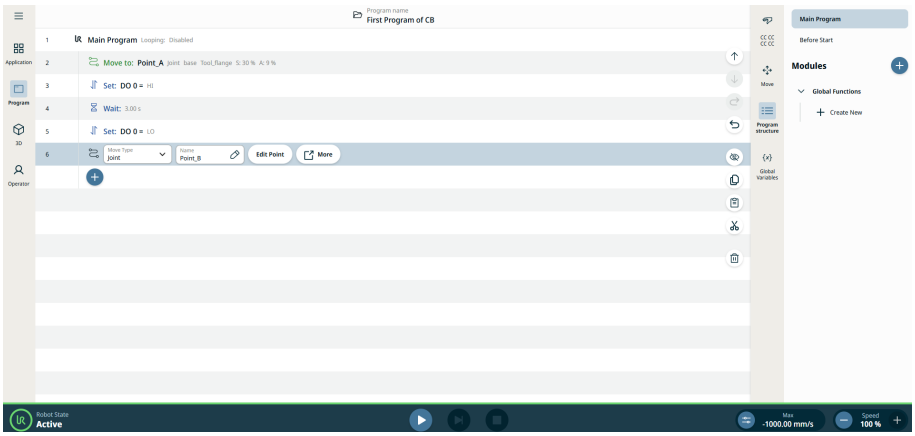
操作：位置 B に移動

19. プログラムツリーで [追加] アイコンをタップします。ステップ 7 ~ 9 を繰り返して、2 つ目のウェイポイントを作成します。ロボットアームを、Point_A とは明確に異なる位置に移動します。

2 番目のウェイポイントに名前を付ける

20. [**名前**] フィールドの [**値エディタ**] タブで、名前として「**Point_B**」を入力し、[**確認**] をクリックします。

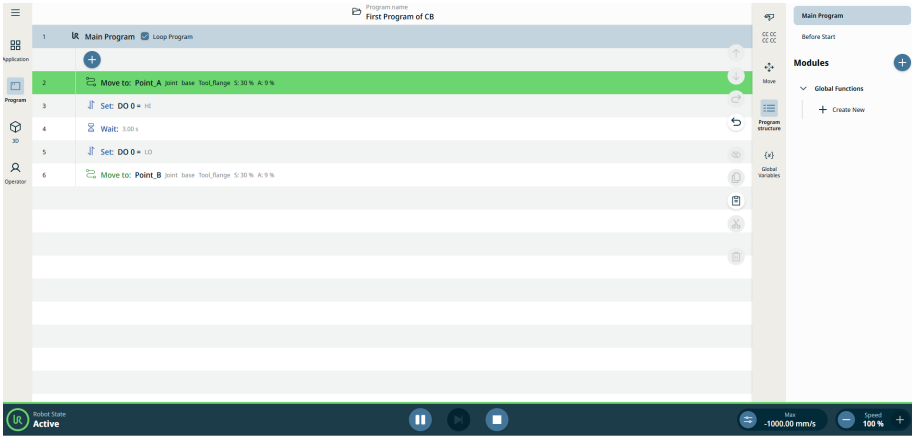
    メイン画面に、作成した最初のプログラムが表示されます。



3Dビューアでプログラムを確認する

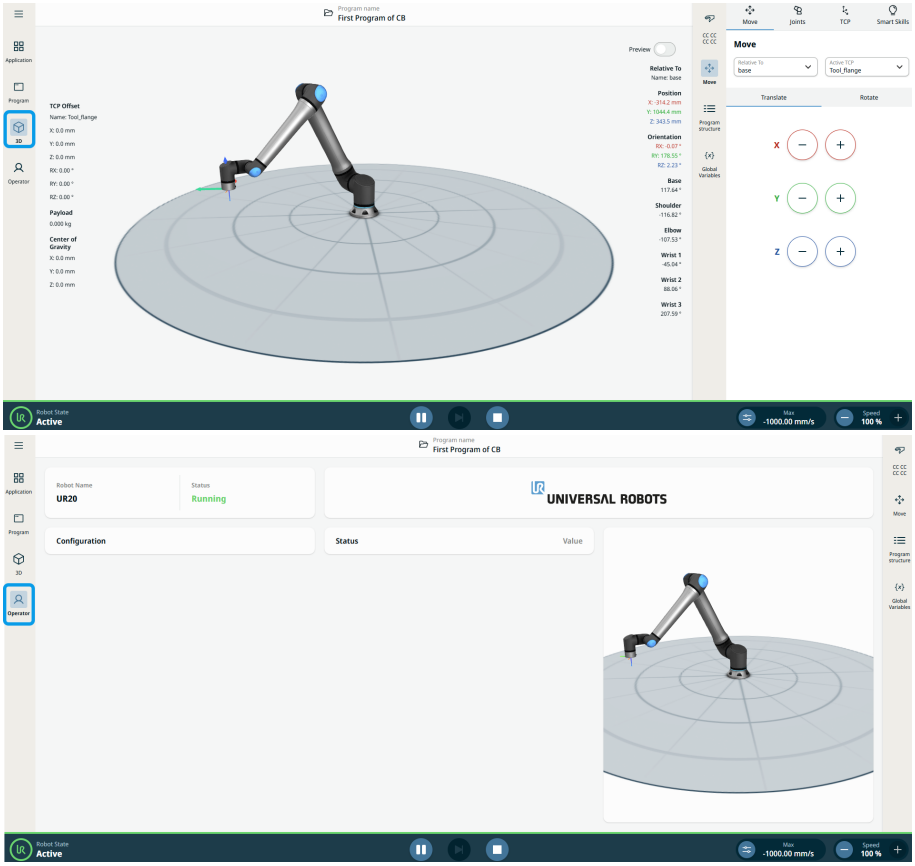
21. メインナビゲーションの [**3D ビューア**] アイコンをタップします。

22. **フッターで 再生** ボタンをタップします。プログラムツリー画面では、現在実行中のプログラムが緑色で表示されます。



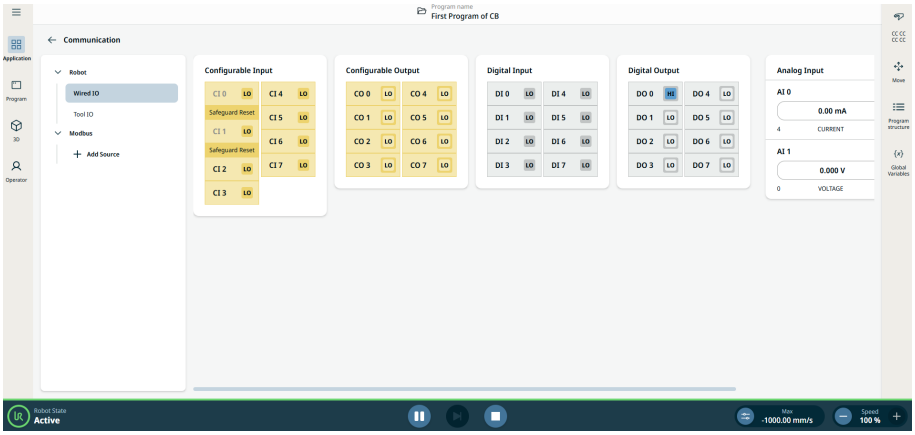
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

23. 3Dビューアとオペレーター画面では、ロボットの動きを確認できます。3Dグラフィックの横に、ロボットの各部の位置と姿勢に関する数値詳細が表示されます。



「通信」でプログラムを確認する

24. **[アプリケーション]タブに移動し、[通信]**アイコンをタップします。フッターの**「再生」**ボタンをタップすると、**デジタル出力 0(DO 0)**の状態が**「Low」**と**「High」**の間で切り替わる様子を確認してください。



詳細については、『ソフトウェアハンドブック』の**「通信」**タブの説明を参照してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

12. サイバーセキュリティ脅威評価

12.1. 一般的なサイバーセキュリティ

説明

Universal Robots ロボットをネットワークに接続すると、サイバーセキュリティリスクが発生する可能性があります。
これらのリスクは、資格のある人員を使用し、
ロボットのサイバーセキュリティを保護するための特定の対策を実施することで軽減できます。
サイバーセキュリティ対策を実施するには、サイバーセキュリティの脅威評価を実施する必要があります。
その目的は次のとおりです。

- 脅威を特定する
- 信頼済みゾーンとコンジットを定義する
- 各アプリケーションコンポーネントの要件を特定する

警告

サイバーセキュリティのリスクアセスメントを実施しないと、ロボットが危険にさらされる可能性があります。

- インテグレーターまたは有能で資格のある担当者は、サイバーセキュリティのリスクアセスメントを実施する必要があります。

通知

具体的なサイバーセキュリティ対策の必要性を判断し、必要なサイバーセキュリティ対策を提供する責任は、有能で資格のある担当者のみが負うものとします。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

セキュリティアーキテクチャ

PolyScope Xは、複数の独立したセキュリティ層(多層防御)を実装しており、いずれかの層が侵害されても、システムへの無制限なアクセスが許されることはありません。

- 安全なデフォルト設定。出荷時にはネットワークサービスは無効になっています。ネットワークからアクセスできるのは、管理者が明示的に有効にしたサービスのみです。PolyScope X 10.14 以降、ポート 80 および 443 への着信 HTTP/HTTPS 通信はデフォルトで無効化されており、管理者が有効にするまで、再起動後も無効なままとなります。
- ネットワーク境界。設定可能なファイアウォールは、指定されたポートおよびIPアドレスへのトラフィックを制限します。
- 認証。3つの独立したパスワード(管理者、操作モード、安全)により、それぞれの機能領域が保護されています。SSHは、パスワードに代わる認証方法として、鍵ベースの認証をサポートしています。
- 認証。管理者ロックされた権限画面により、ネットワーク設定、ソフトウェア更新、URCap管理、およびサービス設定へのアクセスが制限されます。動作モードの分離により、自動実行中のプログラム変更が防止されます。
- 暗号化されたID。このロボットは、安全な識別のためにデジタル証明書を保持しています。組み込みの証明書管理機能により、自己署名証明書およびCA署名証明書がサポートされています。
- 監査証跡。セキュリティに関連する設定変更やイベントはログに記録・保存され、標準的な監査ツールを使用して確認することができます。

インテグレーターは、特定の用途において追加のセキュリティ強化が必要かどうかを判断するため、サイバーセキュリティ脅威評価を実施しなければなりません。

12.2. サイバーセキュリティ要件

説明

ネットワークを設定してロボットを保護するには、サイバーセキュリティの脅威対策を実装する必要があります。
ネットワークの設定を開始する前にすべての要件に従い、ロボットのセットアップが安全であることを確認してください。

サイバーセキュリティ

- 操作担当者は、一般的なサイバーセキュリティの原則と、URロボットで使用されている高度なテクノロジーを完全に理解していること。
- 許可された担当者のみがロボットに物理的にアクセスできるように、物理的なセキュリティ対策を実施すること。
- すべてのアクセスポイントを適切に制御すること。例えば、ドアのロック、バッジ制度、一般的な物理的なアクセス制御などです。

警告

適切に保護されていないネットワークにロボットを接続すると、セキュリティと安全性のリスクが発生する可能性があります。

- ロボットを信頼され適切に保護されたネットワークにのみ接続すること。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ネットワーク設定要件

- 信頼できるデバイスのみをローカルネットワークに接続すること。
- 隣接するネットワークからロボットへの着信接続がないこと。
- ロボットからの送信接続は、必要な特定のポート、プロトコル、およびアドレスを最小限に許可するように制限されていること。
- 信頼できるパートナーからのURCapsとマジックスクリプトのみを使用すること。なお、その信頼性と整合性を確認した後でのみ使用すること。

ロボットセットアップのセキュリティ要件

- デフォルトのパスワードを新しい強力なパスワードに変更すること。
- 頻繁に使用されていない場合は、「マジックファイル」を無効にすること(PolyScope 5) 。
- 不要な場合はSSHアクセスを無効にすること。パスワードベースの認証よりもキーベースの認証を優先します
- ロボットのファイアウォールを、実用上可能な限り厳格な設定に設定し、使用していないインターフェースやサービスをすべて無効にし、ポートを閉じ、IPアドレスを制限してください。
- [設定 >] → [セキュリティ >] → **[サービス]** 内の [**HTTP**] トグルを使用して、未使用のHTTP/HTTPS アクセスを無効にしてください(PolyScope X 10.14 以降) 。PolyScopeのWebアクセス、REST/Robot API、または外部から利用可能なURCapsに必要でない限り、ポート80および443は閉じたままにしてください。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

12.3. サイバーセキュリティ強化ガイドライン

説明

PolyScopeにはネットワーク接続の安全性を維持する多くの機能が搭載されていますが、次のガイドラインを順守することでセキュリティを強化することができます。

- ロボットをネットワークに接続する前に、必ずデフォルトのパスワードを強力なパスワードに変更してください。

  通知
  忘れたり紛失したりしたパスワードを取得または再設定することはできません。
  - すべてのパスワードを安全に保管してください。

- 組み込みの設定を使用し、可能な限りロボットへのネットワークアクセスを制限する。
- ロボットがインバウンドのWebトラフィックを必要としない場合は、**[設定]** > **[セキュリティ]** > **[サービス]のHTTP**トグルを無効にしてください(PolyScope X 10.14以降) 。10.14以降にアップグレードした後、トグル状態を確認してください。起動時にポート80が自動的に再オープンしなくなりました。
- 一部の通信インターフェースには、通信の認証や暗号化を行う手段がありません。これはセキュリティ上のリスクです。サイバーセキュリティ脅威評価のベースとして、適切な緩和策を検討してください。
- 接続が信頼ゾーンの境界を越える場合、他のデバイスからロボットのインターフェースにアクセスするには、SSHトンネリング(ローカルポートフォワーディング) を使用する必要があります。
- ロボットを廃棄する前に、機密データを削除してください。プログラムフォルダ内のURCapsおよびデータには特に注意してください。
  - 機密性の高いデータを確実に削除するには、SDカードを安全に消去または破棄してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

13. 通信ネットワーク

フィールドバス

フィールドバスオプションを使用して、PolyScope が受け入れるリアルタイム分散制御に使用される産業用コンピュータネットワークプロトコルのファミリを定義および構成できます。

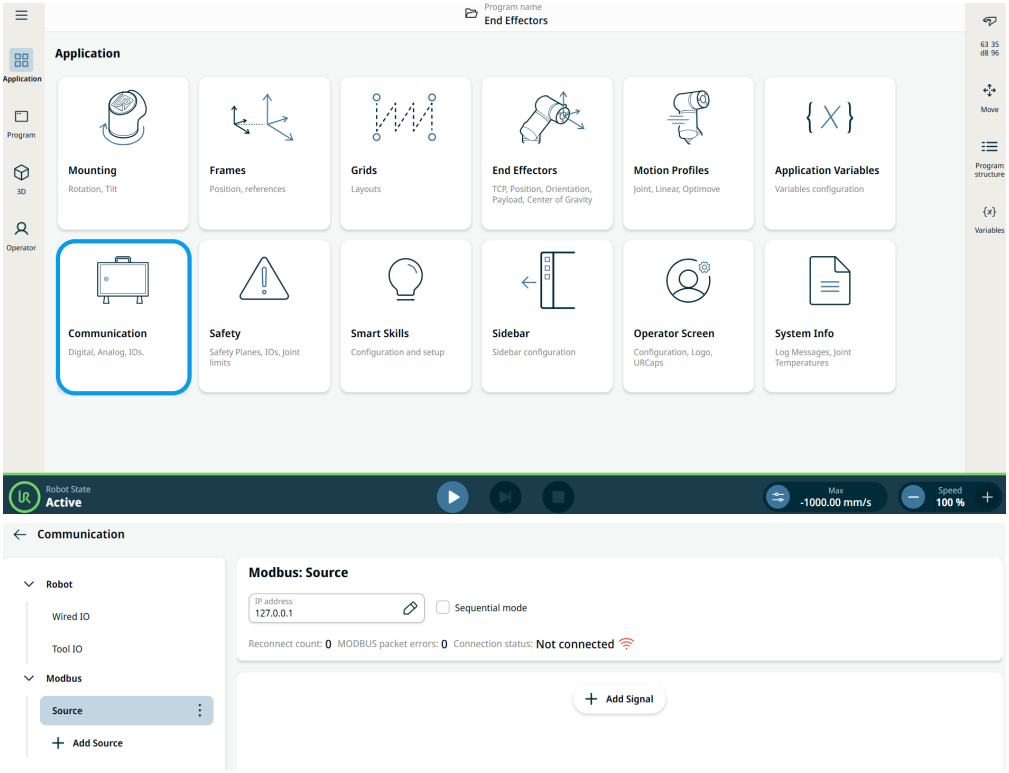
- MODBUS
- イーサネット/IP
- PROFINET
- PROFIsafe
- UR Connect

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

13.1. MODBUS

説明

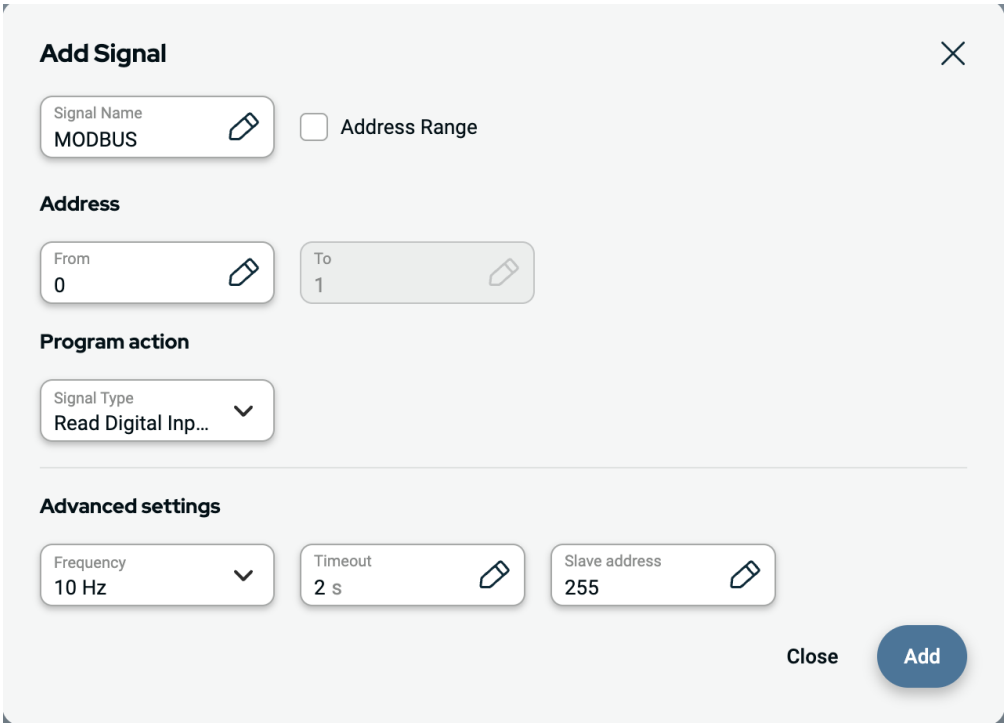
ここでは、MODBUS クライアント (マスター) 信号を設定できます。指定されたIPアドレス上の MODBUSサーバー(またはスレーブ) への接続は、入出力信号 (レジスタまたはデジタル) で作成できます。各シグナルには一意の名前が付いているため、プログラムで使用できます。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

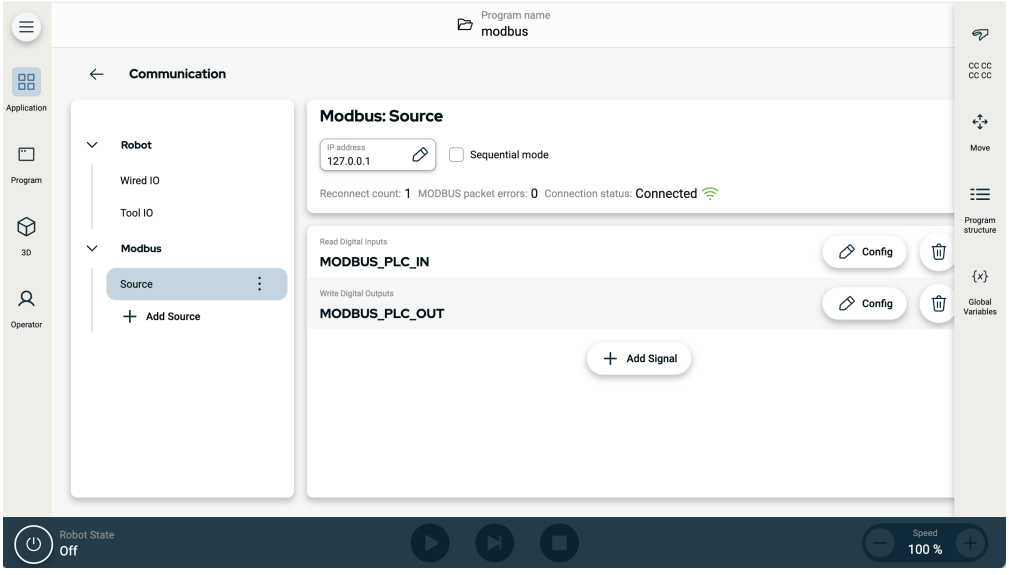
信号を追加

信号を追加するときに信号名をカスタマイズできます。
信号の種類、信号の方向を選択し、周波数、タイムアウト、その他の詳細設定を指定します。信号は、単一のアドレスまたは複数のアドレスを使用できます。



信号源

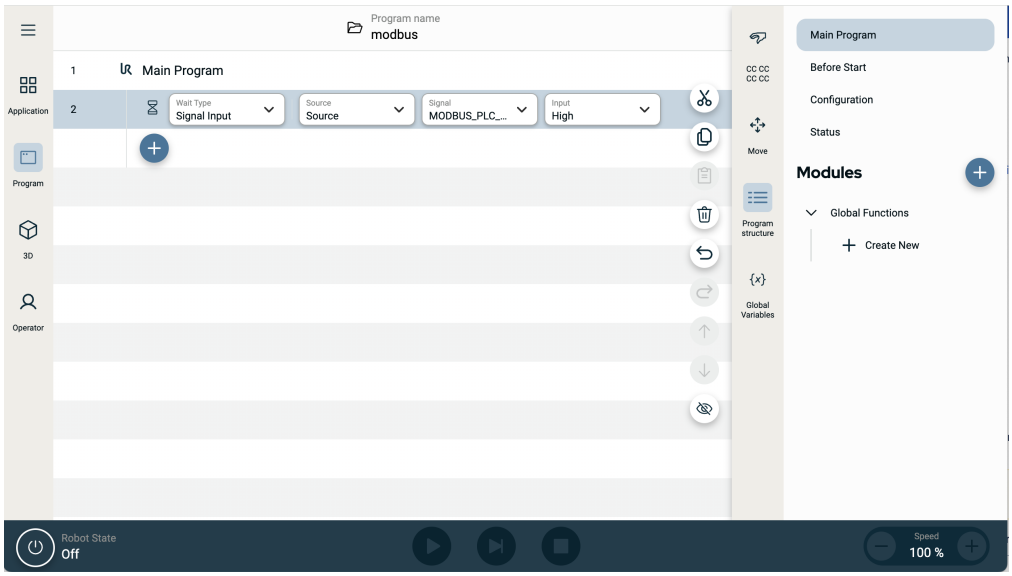
Modbus 信号源の設定は編集および削除できます。[**設定**] ボタンをタップして編集し、[ごみ箱] アイコンをタップして削除します。



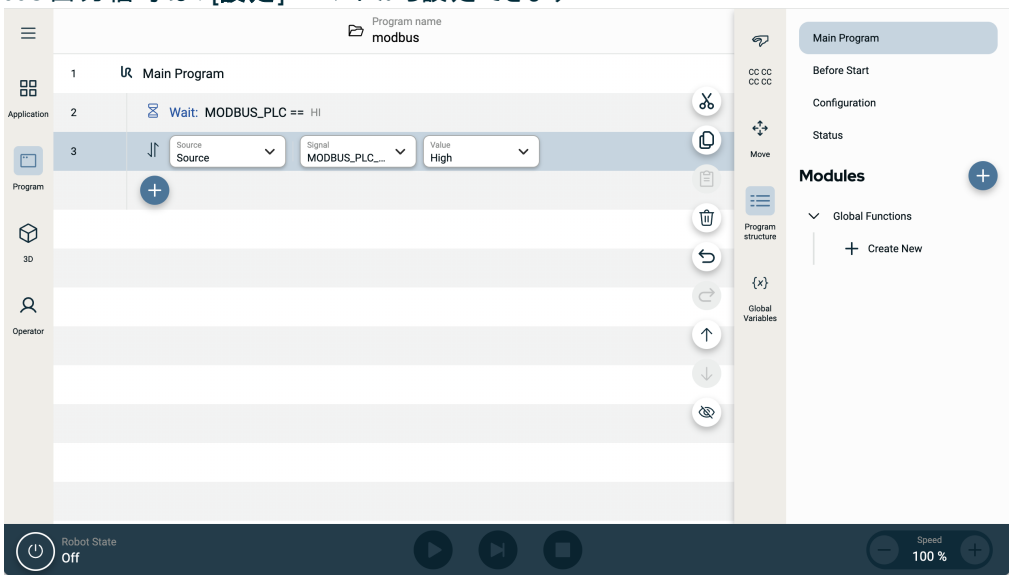
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

プログラミング

他の入力信号と同様に、Modbus 信号を監視することができます。[プログラム] の [**待機**] コマンドで、[**待機のタイプ**] の下の [**信号入力**] を選択します。次に、Modbus ソース、特定の入力信号、および待機する状態を選択します。
アドレス範囲は論理式では使用できません。プログラムは、範囲の一部であっても、単一のアドレスのみを使用できます。



Modbus 出力信号は、[**設定**] コマンドから設定できます。



13.2. イーサネット/IP

説明

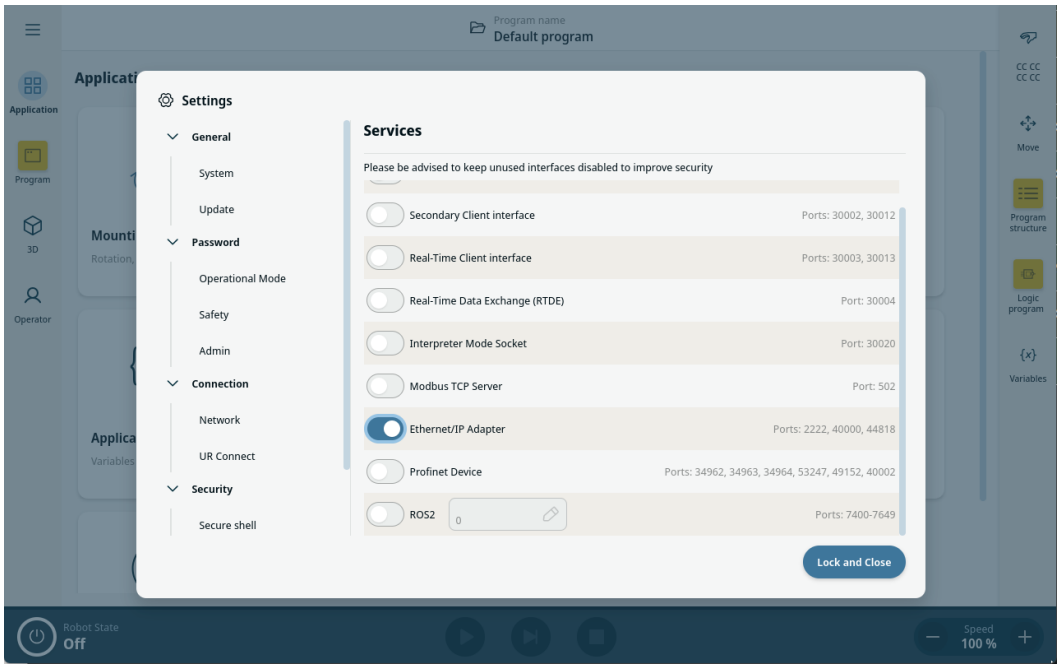
EtherNet/IPは、ロボットから産業用 EtherNet/IP スキャナーデバイスへの接続を有効化するネットワークプロトコルです。接続が有効な場合、プログラムとEtherNet/IP スキャナーデバイスの接続が失われた場合に発生する処理を選択できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

Ethernet/IP の有効化

PolyScope X で Ethernet/IP 機能を有効にする方法を説明します。

1. 画面左上で、[メニュー] をタップします。
2. [設定] をタップします。
3. 左側のメニューで [セキュリティ] 配下にある [サービス] をタップします。
4. 管理者パスワードを入力してください。
5. Ethernet/IP アダプターボタンをタップしてトグルをオンに切り替えます。



Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

EtherNet/IP の使用

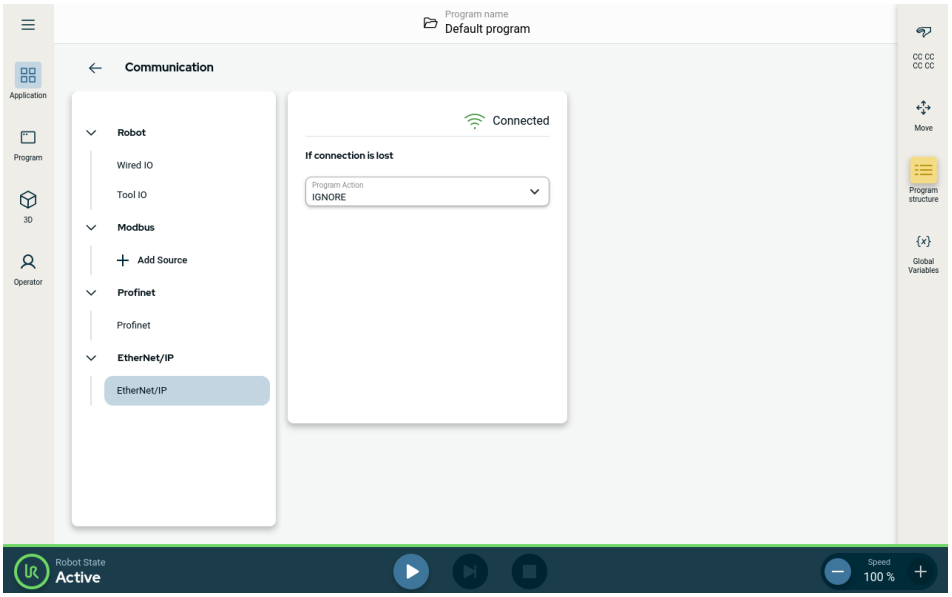
PolyScope X で Ethernet/IP 機能を見つける方法は次のとおりです:

PolyScope X の左ヘッダーで以下を行います。

1. [アプリケーション] アイコンをタップします。
2. [通信] のところで、左側メニューから [Ethernet/IP] を選択します。

リストから関連する処理を選択します。

無視	PolyScope X は EtherNet/IP 接続の喪失を無視し、メインプログラムは実行を継続します。
一時停止	PolyScope X はメインプログラムを一時停止します。プログラムは停止した場所から再開します。
停止	PolyScope X はメインプログラムを停止します。



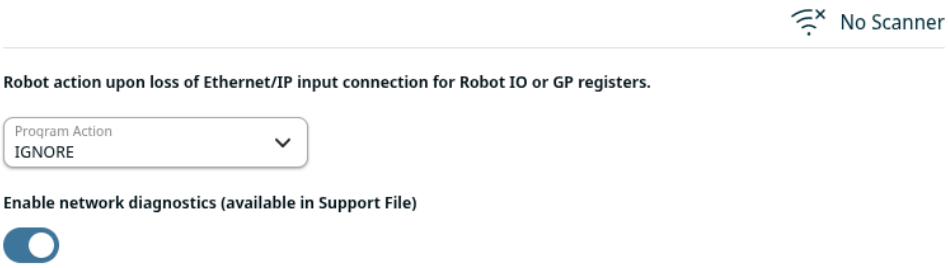
EtherNet/IP ステータスは、この画面の右上に表示されます。

接続済み	ロボットは Ethernet/IP スキャナに接続されています。
スキャナーなし	Ethernet/IP デバイスは動作していますが、Ethernet/IP 経由でロボットに接続されているスキャナはありません。
無効	Ethernet/IP デバイスは有効になっていません。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

イーサネット診断機能のサポート

イーサネットネットワーク診断を有効にするための機能が追加されました。この機能が有効になっている場合、ロボットのEthernet/IPアダプタとEthernet/IPスキャナ間のトラフィックがpcap ファイルに収集されます。収集されたデータは、サポートファイルの一部として利用可能です。



13.3. Profinet

説明

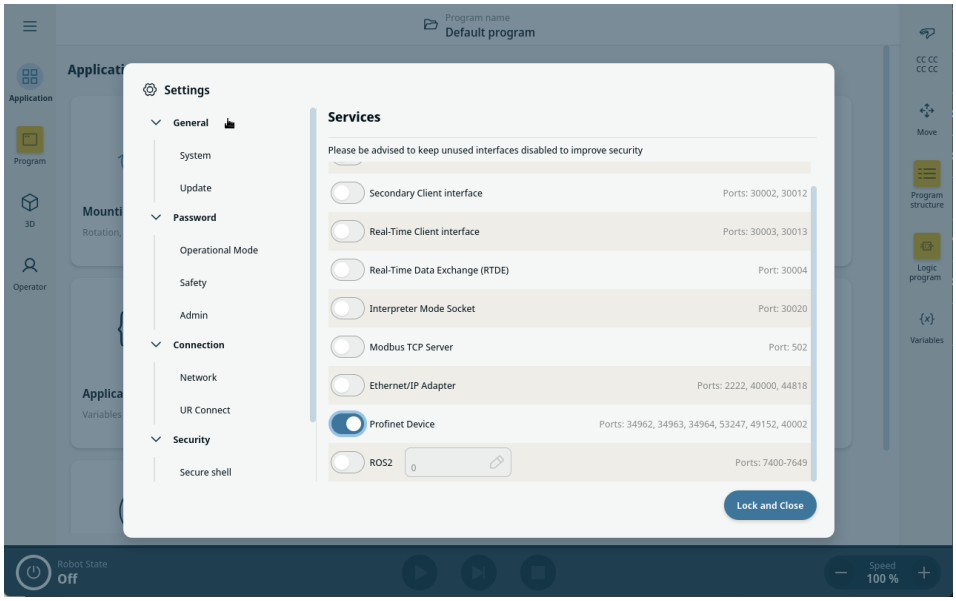
PROFINET は、ロボットから産業用 PROFINET IO コントローラーへの接続を有効化または無効化するネットワークプロトコルです。接続が有効になっている場合、プログラムがPROFINET IO - Controller接続を失ったときに発生するアクションを選択できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

PROFINET の有効化

PolyScope X で PROFINET 機能を有効にする方法を説明します。

1. 画面左上で、[メニュー] をタップし、[設定] をタップします。
2. 左側のメニューで [セキュリティ] 配下にある [サービス] をタップします。
3. 管理者パスワードを入力してください。
4. [PROFINET] ボタンをタップして PROFINET をオンにします。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

PROFINET の使用

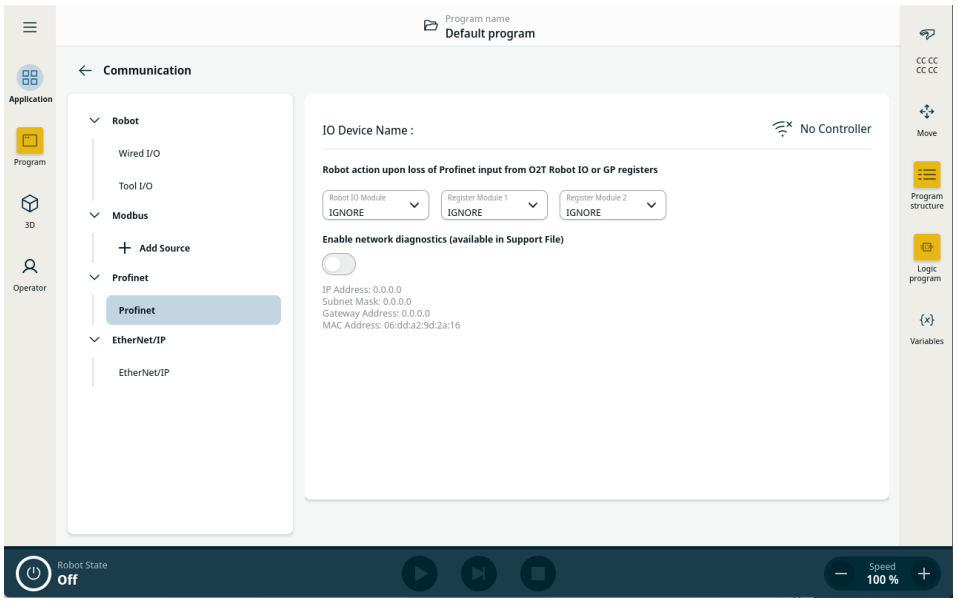
PolyScope X で PROFINET 機能を見つける方法は次のとおりです:

PolyScope X のメインナビゲーションで:

1. [アプリケーション] アイコンをタップします。
2. 通信のところで、左側メニューから [PROFINET] を選択します。

リストから関連する処理を選択します。

無視	PolyScope X は PROFINET 接続の喪失を無視し、メインプログラムの実行は継続します。
一時停止	PolyScope X はメインプログラムを一時停止します。プログラムは停止した場所から再開します。
停止	PolyScope X はメインプログラムを停止します。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

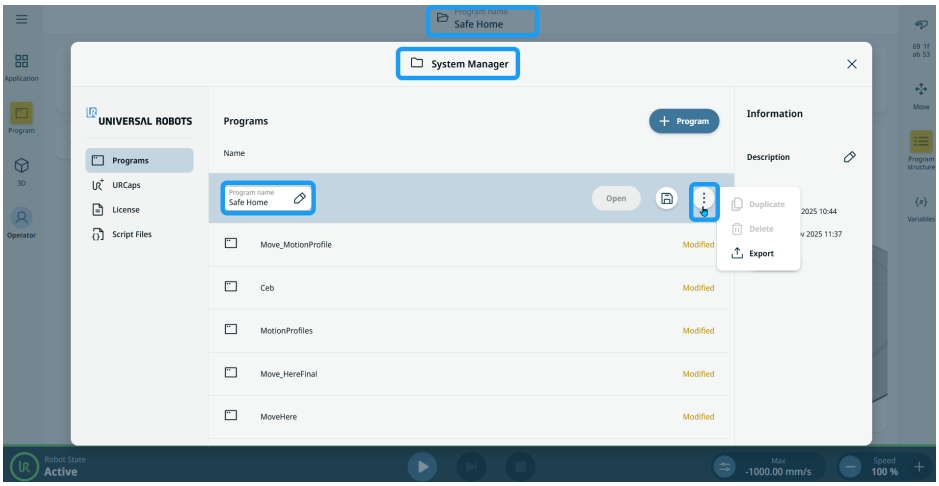
診断

PolyScope X には、ロボットとPROFINET I/O コントローラ間のネットワークトラフィックを記録するオプションがあります。これは、接続の問題が発生した場合の診断に使用できます。

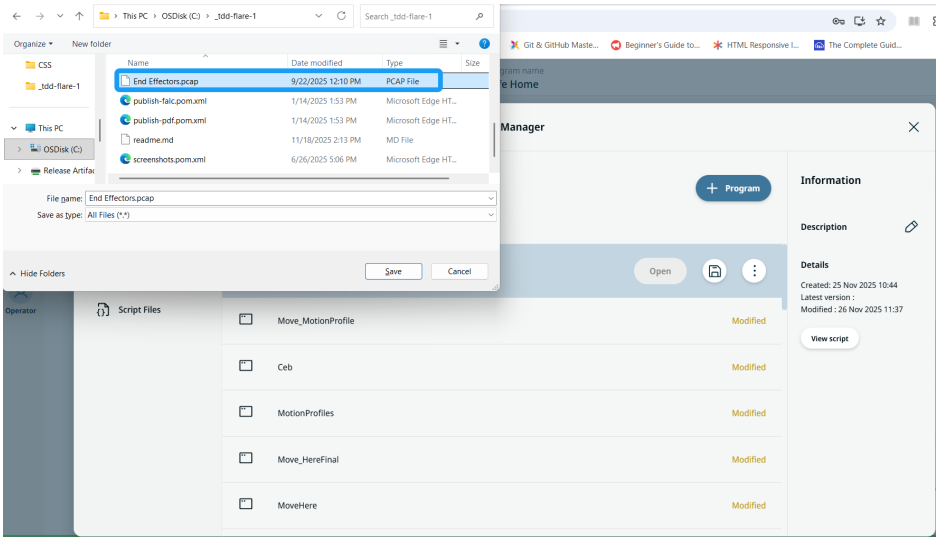
- このオプションを有効にするには、[ネットワーク診断を有効にする] ボタンをタップしてオンに切り替えます。

通信データは .pcap ファイルに保存されます。
ファイルは、システムマネージャーのサポートファイルに保存されます。診断では、最大 50 MB のデータを記録できます。

1. [**ヘッダー**] に移動すると、[**システムマネージャー**] が表示されます。
2. 作業中のプログラムを選択します。
3. 三点縦 (その他アイコン) アイコンをタップし、**エクスポート**を選択します。



4. pcap ファイルの通信データを選択して保存します。



5. メイン画面にポップアップ通知が表示され、プログラム内のファイルを正常にエクスポートしたことが示されます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

イーサネットポートのステータス

PROFINET デバイスを有効にすると、新しい仮想イーサネットポートが作成されます。
仮想イーサネットポートの構成には、現在設定されている IP アドレス、サブネットマスク、ゲートウェイ、MAC アドレスに関する情報が表示されます。
この仮想ポートは、ロボットのネットワーク設定で構成されているポートとは異なることに注意してください。

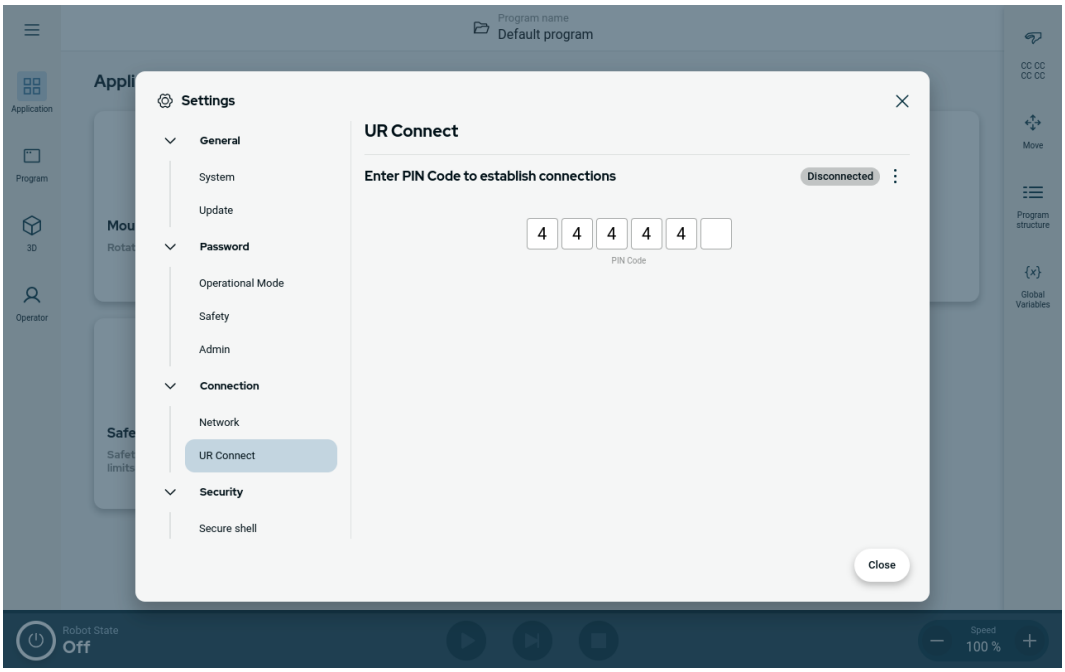
Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

13.4. UR Connect

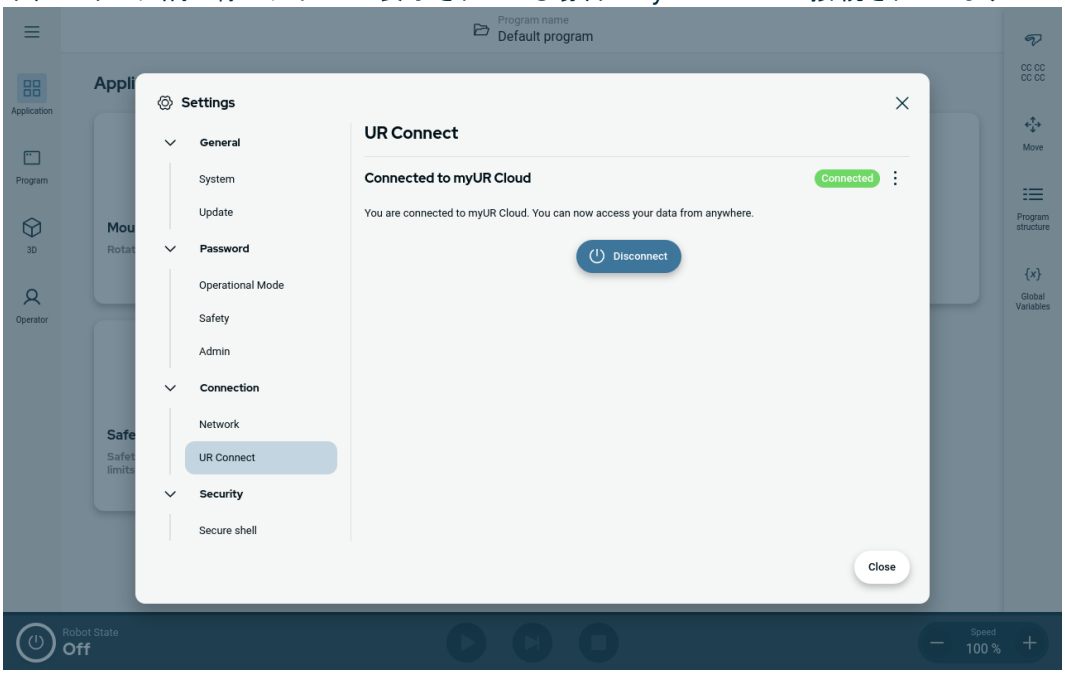
PolyScope X とmyUR Cloud の接続

PolyScope X ソフトウェアを myUR Cloud サービスに接続する必要があります。
myUR アカウントにある PIN コードを探す必要があります。

1. [設定] に移動します。
2. [UR Connect] に移動します。
3. UR Connect のメインページで [接続] ボタンを押します。
4. myUR の PIN コードを追加します。

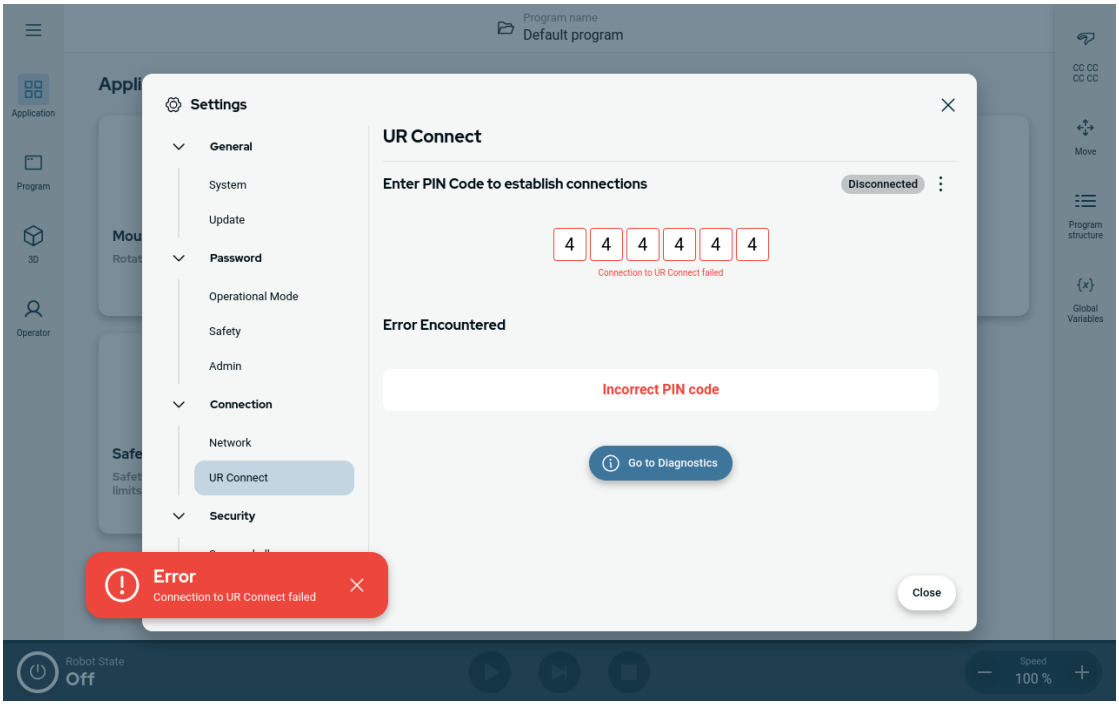


ウィンドウの右隅に緑のアイコンが表示されている場合、myUR Cloud に接続されています。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

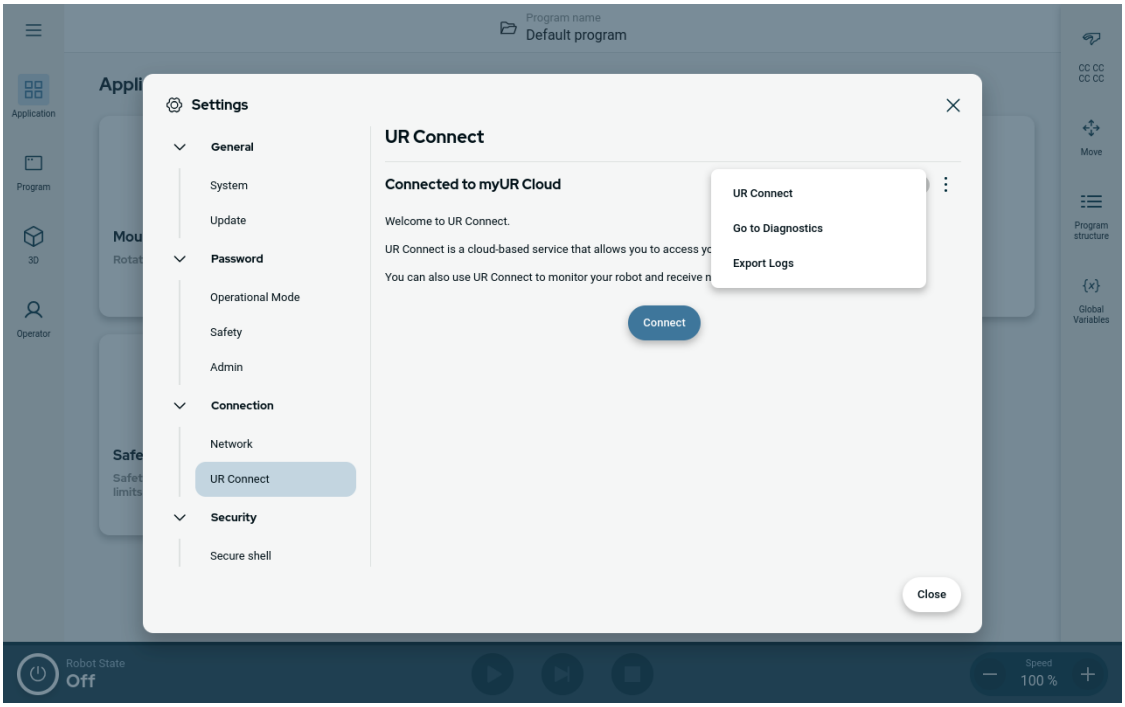
接続失敗 「PIN コードが正しくありません」が表示された場合は、myUR の PIN コードを確認してください。

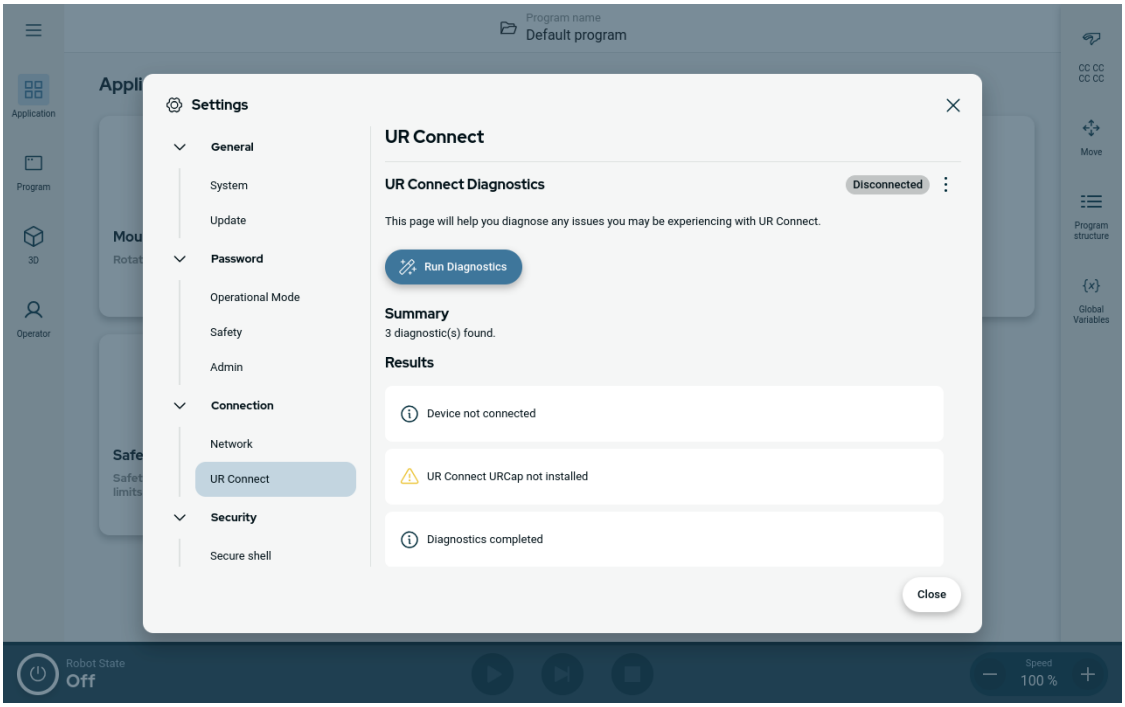


Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

診断　UR Connect が有効な場合に予期しない事態が発生した場合は、[診断] に進むことができます。

1. [設定] に移動します。
2. [UR Connect] に移動します。
3. 右上のケバブメニューを押します。
4. [診断] を選択します。



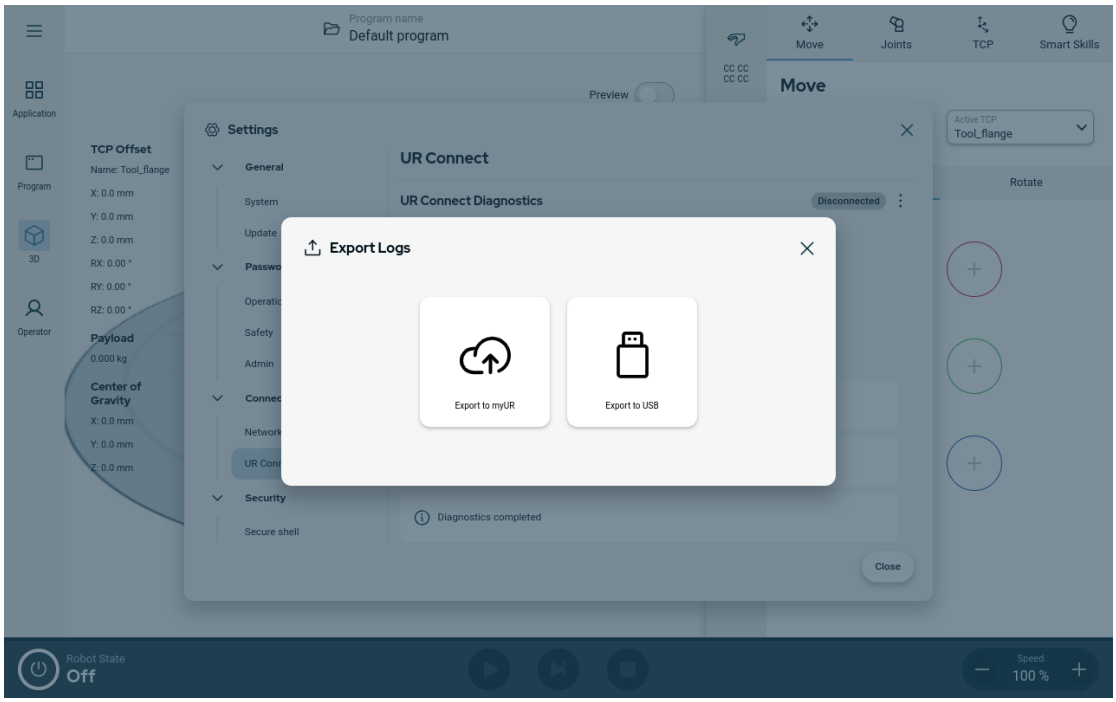


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ログのエクスポート

PolyScope X ソフトウェアから UR Connect ログをエクスポートできます。

1. [設定] に移動します。
2. [UR Connect] に移動します。
3. 右上のケバブメニューを押します。
4. [ログのエクスポート] を選択します。
5. [myUR にエクスポート] または [USB にエクスポート] を選択します。



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

14. リスクアセスメント

説明

リスクアセスメントは、アプリケーションに対して実行する必要がある要件です。アプリケーションのリスクアセスメントは、インテグレーターの責任です。ユーザーもインテグレーターになることができます。

ロボットは半完成機械類であるため、ロボット設置設定の安全性は、ロボットの統合方法(ツール/エンドエフェクター、障害物や他の機械など)に依存します。リスクアセスメントを実施する上で ISO 12100 および ISO 10218-2 を使用する必要があります。協働アプリケーションに関する追加のガイダンスとして技術仕様 ISO/TS 15066 を参考できます。リスクアセスメントでは、以下を含むがこれに限定されない、ロボットアプリケーションの使用時間全体を通した、すべてのタスクを検討する必要があります:

- ロボットアプリケーションの設置設定と開発中におけるロボット教示
- トラブルシューティングおよびメンテナンス
- ロボットアプリケーションの通常の操作

最初にロボットアプリケーションの電源をオンにする**前に**必ずリスクアセスメントを実施してください。リスクアセスメントは反復的なプロセスです。ロボットを物理的に設置した後、接続を確認し、統合を完了します。リスクアセスメントには、安全構成設定や、特定のロボットアプリケーションに必要な追加の非常停止および/またはその他の予防措置を特定することが含まれます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

安全設定

正確な安全設定を特定することは、ロボットアプリケーションの開発において、特に重要なプロセスです。パスワード保護を有効にして設定することにより、安全設定への不正アクセスを防止する必要があります。

> **警告**
> パスワード保護を設定しないと、設定の意図的または不注意な変更により、負傷または死亡につながる恐れがあります。
> - 必ずパスワード保護を設定してください。
> - パスワードを管理するプログラムを設定して、変更の影響を理解している担当者だけがアクセスできるようにします。

安全機能のいくつかは、意図的に協力ロボットアプリケーション用に設計されています。これらは、安全設定で設定できます。これらは、アプリケーションのリスクアセスメントで特定されたリスクに対処するために使用されます。

以下は、ロボットを制限することで、ロボットアーム、エンドエフェクター、およびワークピースによる人へのエネルギー伝達に影響を与える可能性があります。

- **フォースとパワーの制限**：ロボットとオペレーターの間で衝突が発生した場合にロボットが動作方向に及ぼすクランプ力と圧力を減らすために使用します。
- **運動量限界**：ロボットとオペレーターが衝突した場合にロボットを減速させ、瞬間的なエネルギーと衝撃の力を減らすために使用されます。
- **速度制限**：速度が設定された限界よりも低いことを保証するために使用されます。

次の方向設定は、人への動きを避け、鋭利な端や突起の露出を減らすために使用されます。

- **ジョイント、エルボー、ツール/エンドエフェクターの位置制限**：特定の身体部分に関連するリスクを軽減するために使用されます：頭部と首に向かう動きを避けます。
- **ツール/エンドエフェクターの方向限界**：ツール/エンドエフェクターとワークの特定の範囲とフィーチャーに関連するリスクを削減するために使用されます。鋭いエッジをロボットの内側に向けることで、鋭いエッジがオペレーターに向けられないようにします。

停止パフォーマンスのリスク

安全機能の一部は、意図的に全てのロボットアプリケーション用に設計されています。これらの機能は、安全設定で設定できます。これらは、ロボットアプリケーションの停止パフォーマンスに関連するリスクに対処するために使用されます。

次の制限は、ロボットの停止時間と停止距離を制限し、設定された制限に達する前に停止が行われるようにします。どちらの設定も、制限を超えないようにロボットの速度に自動的に影響します。

- **停止時間限界**：ロボットの停止時間を制限するために使用されます。
- **停止距離限界**：ロボットの停止距離を制限するために使用されます。

上記のいずれかを使用する場合、手動で定期的に停止パフォーマンスのテストを実行する必要はありません。ロボットの安全制御システムは、継続的な監視を行います。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

組み込みの安全関連機能を使用しても危険性が適切に排除できない場合やリスクを十分に削減できないロボットアプリケーションでロボットの設置設定を行う場合は、(危険なツール/エンドエフェクターを使用する場合など) 予防措置が必要です。

警告

アプリケーションのリスクアセスメントを実施しないと、危険性が増加する可能性があります。

- 予測可能なリスクと合理的に予測可能な誤用については、常にアプリケーションのリスクアセスメントを実施してください。

  協働アプリケーションの場合、リスクアセスメントには、衝突や合理的に予測可能な誤用による予測可能なリスクが含まれます。

  リスクアセスメントでは以下の事項に対処する必要があります。

  - 被害の深刻度
  - 発生の可能性
  - 危険な状況を回避する可能性

潜在的な危険

Universal Robots は、以下に掲載する潜在的に重大な危険をインテグレーターが考慮すべきものとして認識しています。これ以外の重大な危険も、特定のロボットアプリケーションに関連して発生する恐れがあります。

- ツール/エンドエフェクターまたはツール/エンドエフェクターコネクターの鋭利な端部や先端が皮膚に突き刺さる。
- 周辺にある障害物の鋭いエッジや鋭利な先端が皮膚に突き刺さる。
- 接触による挫傷。
- 衝撃による捻挫または骨折。
- ロボットアームまたはツール / エンドエフェクターを保持するねじの緩みによる結果。
- 弱いグリップや停電等に起因するツール/エンドエフェクターからのワークの落下または飛び出し。
- 複数の緊急停止ボタンによって制御されるものについての誤解。
- 正しくない安全構成パラメーター。
- 安全構成パラメーターの無断変更に起因する間違った設定。

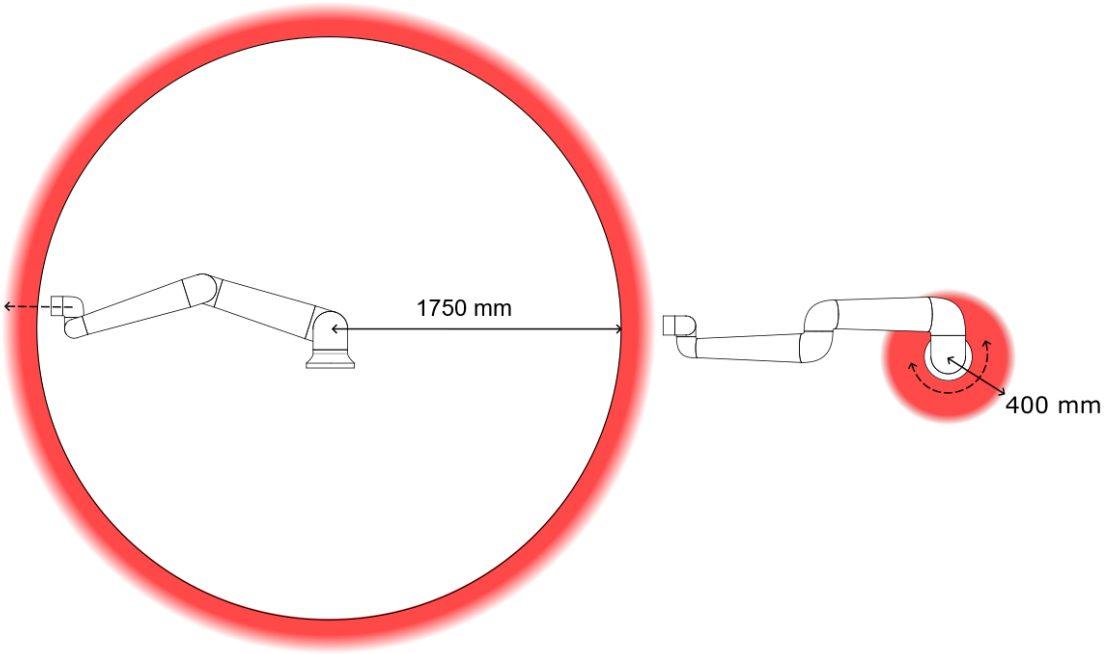
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

14.1. 挟まれる危険性

説明

挟まれる危険性は、これらの領域の障害物を取り除いたり、ロボットの配置を換えたり、安全平面とジョイント限界を組み合わせてロボットが作業空間のこの領域に入ることを防止して危険を除去したりすることで回避することができます。

> **注意**
> ロボットを特定の場所に配置すると、挟まれて怪我をする危険が生じる恐れがあります。



ロボットアームの物理特性により、特定の作業空間領域は挟み込みの危険に関して注意が必要になります。ロボットのベースからリスト 1 ジョイントが 1750 mm 以上離れている場合、半径方向の動作のために 1 つのエリア(左) が定義されます。他の領域 (右) は、接線方向に移動している時にロボットのベースから 400 mm 以内になります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

14.2. 停止時間と停止距離

説明

ジョイント 0 (ベース)、**ジョイント 1 (ショルダー)** および**ジョイント 2 (エルボー)** に対する次のグラフィカルデータは停止距離および停止時間に有効です。

- カテゴリ0
- カテゴリ1
- カテゴリ2

ジョイント 0 の試験は、回転軸が地面に対して垂直の状態で水平移動を実行して行われました。
ジョイント 1 および**ジョイント 2** の試験の間、ロボットは回転軸が地面に対して水平となる垂直軌道を通り、停止はロボットが下降中に実行されました。
Y 軸は停止が開始した最終位置までの距離です。

通知

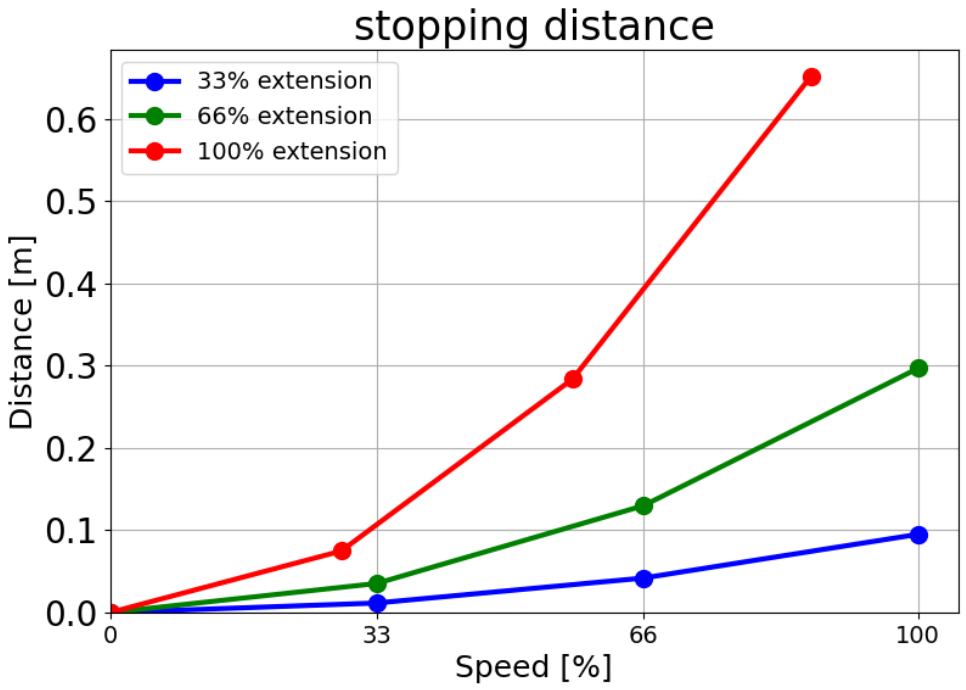
ユーザー定義による安全適合の最大停止時間および距離を設定できます。ユーザー定義の設定を使用する場合、選択した制限に常に従うよう、プログラムの速度は動的に調整されます。

通知

以下のグラフの一部は、高伸長および高荷重の場合に速度が 100% に達しないことがあります。これは、高負荷時の安全確保のため、ロボットに搭載されている安全機能が速度を自動調整することによるものです。

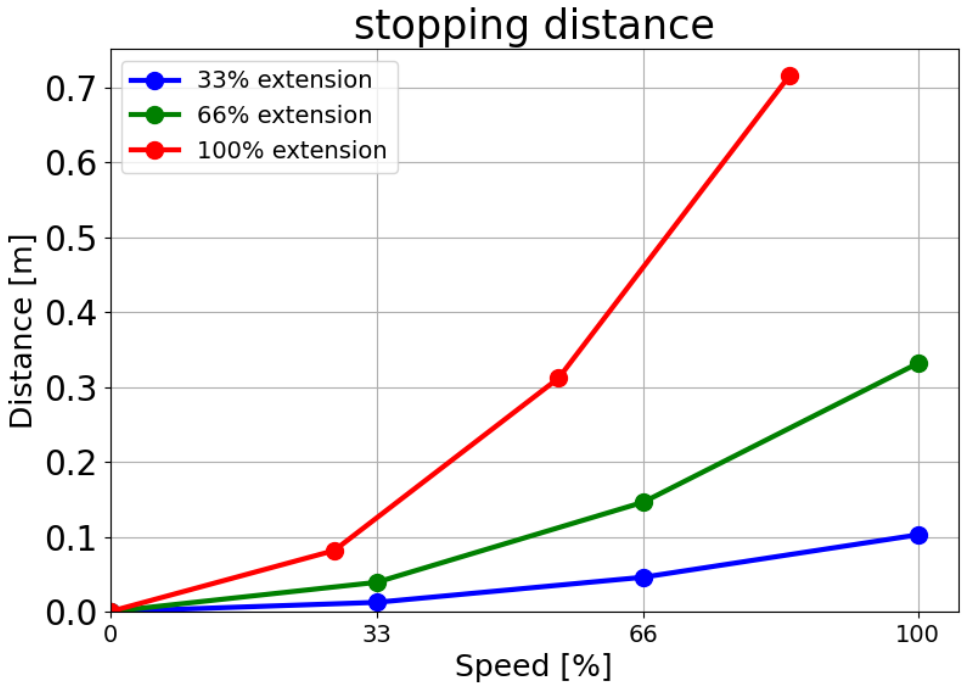
ジョイント 0 (基部)

8 kg の 33% に対する停止距離 (メートル)

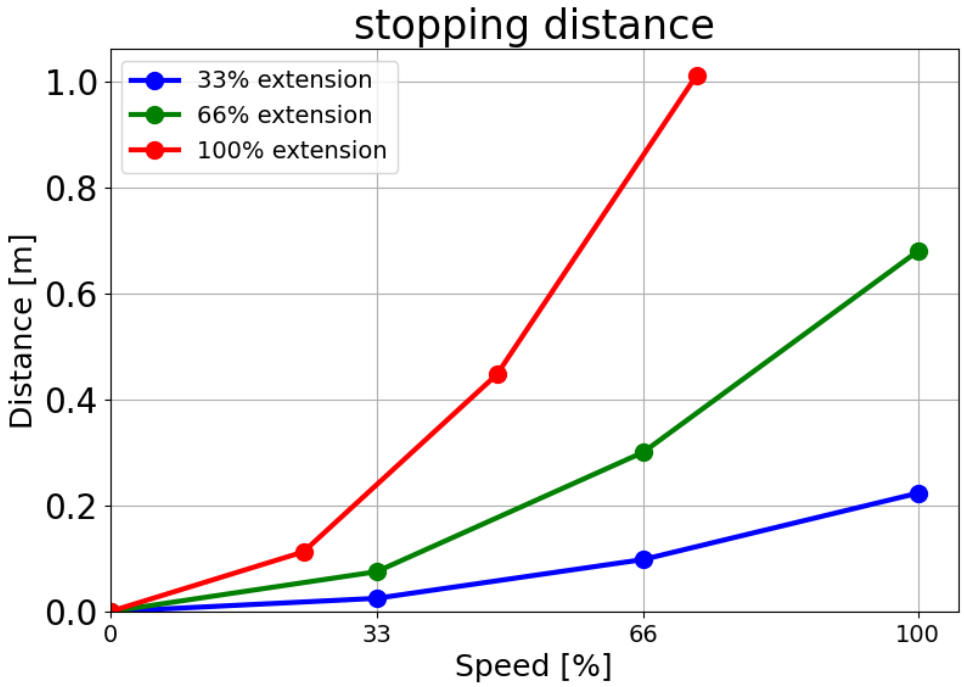


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8 kg の 66% に対する停止距離 (メートル)



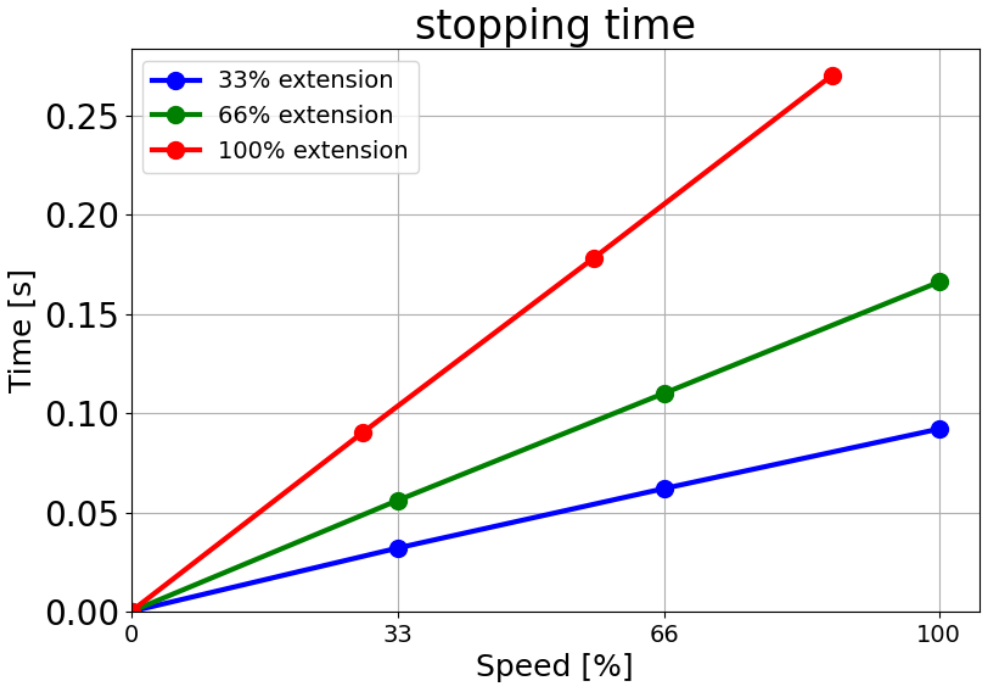
8 kg の最大有効荷重に対する停止距離 (メートル)



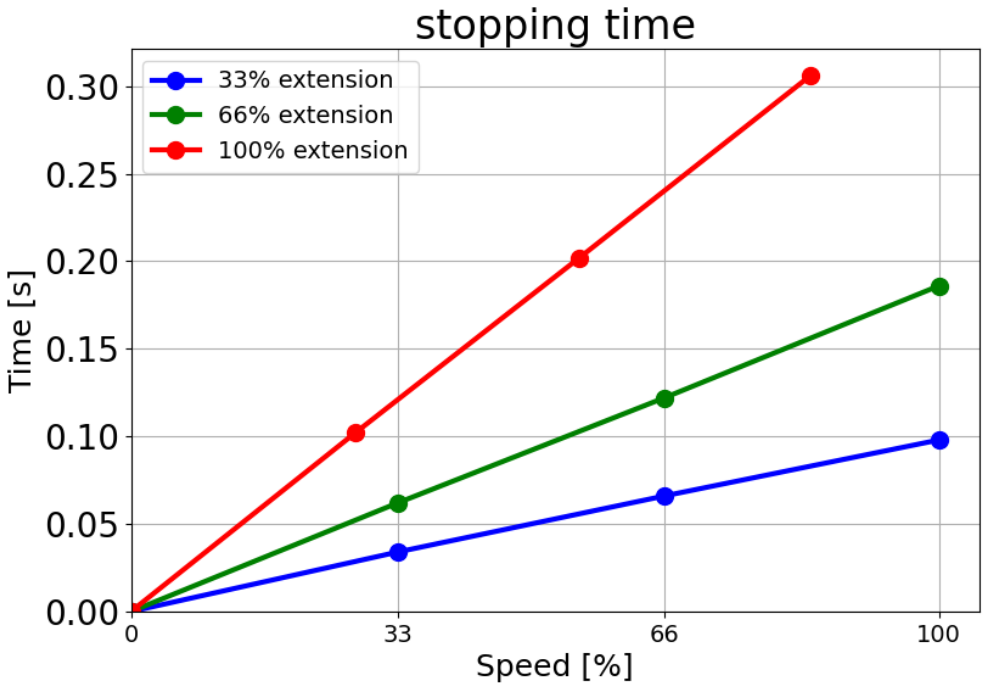
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ジョイント 0 (基部)

8 kg の 33% に対する停止時間 (秒)

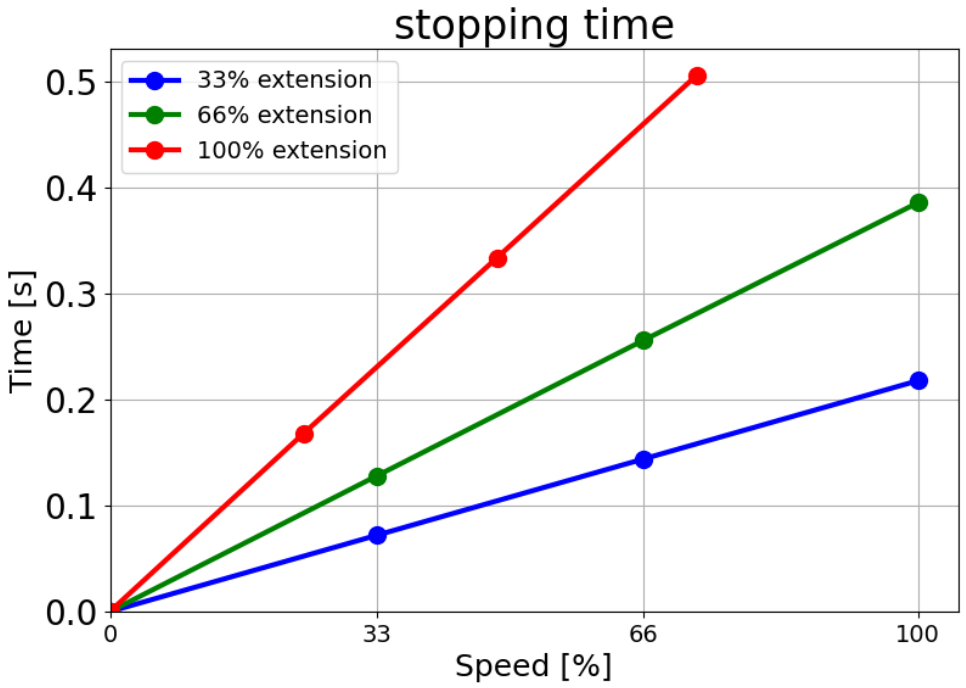


8 kg の 66% に対する停止時間 (秒)



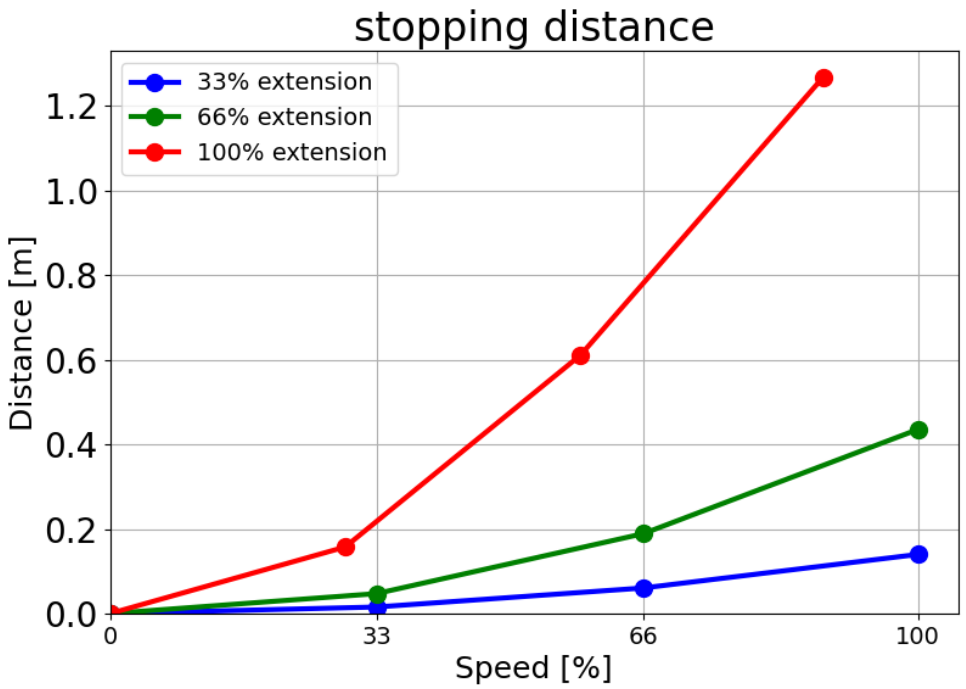
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8 kg の最大有効荷重に対する停止時間(秒)



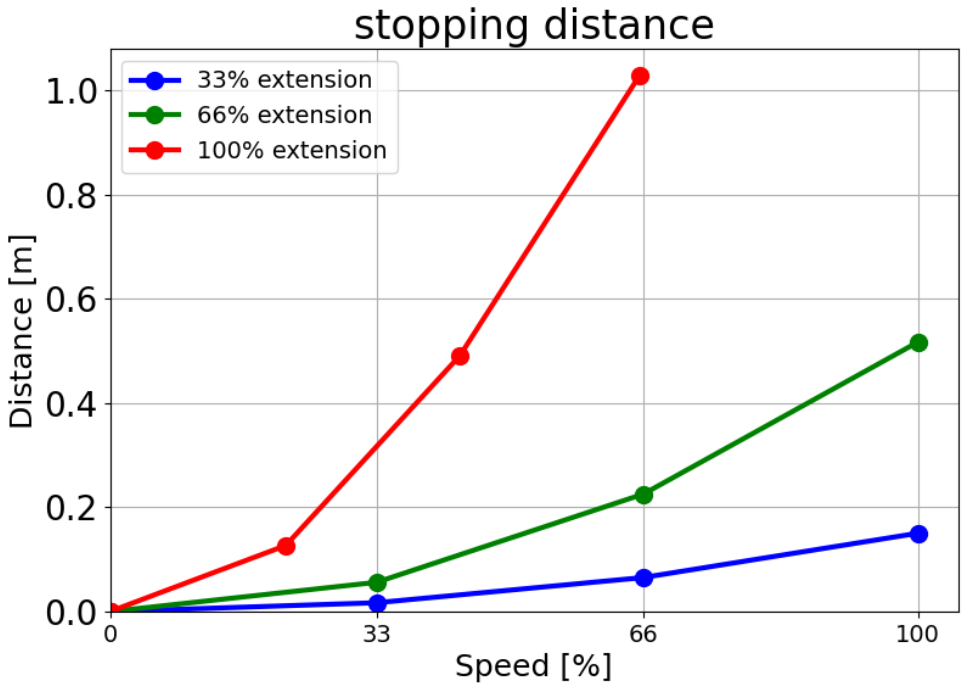
ジョイント 1 (ショルダー)

8 kg の 33% に対する停止距離(メートル)

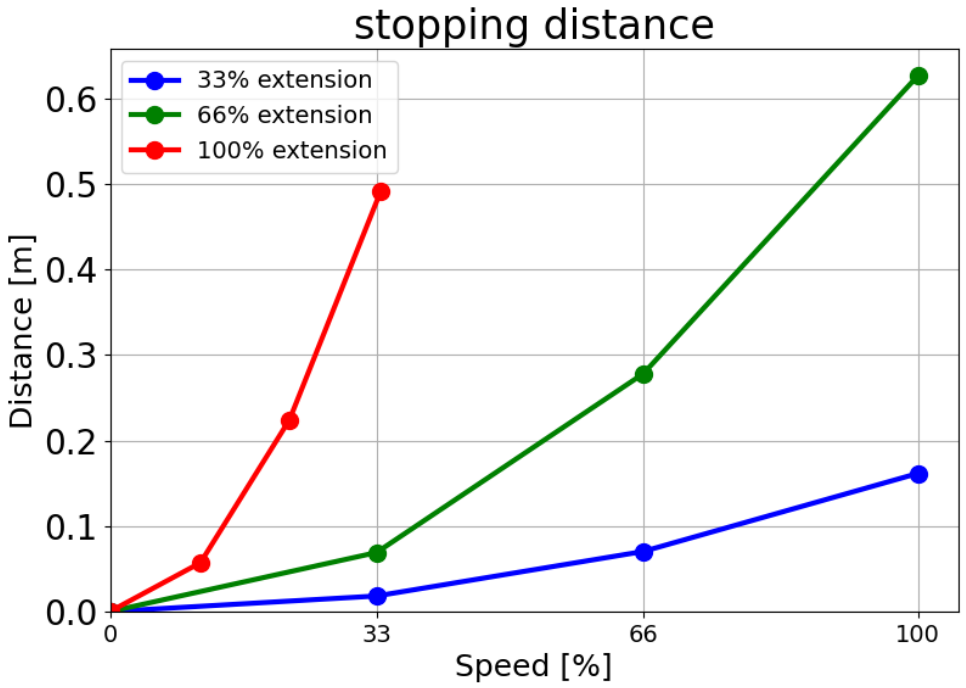


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8 kg の 66% に対する停止距離 (メートル)



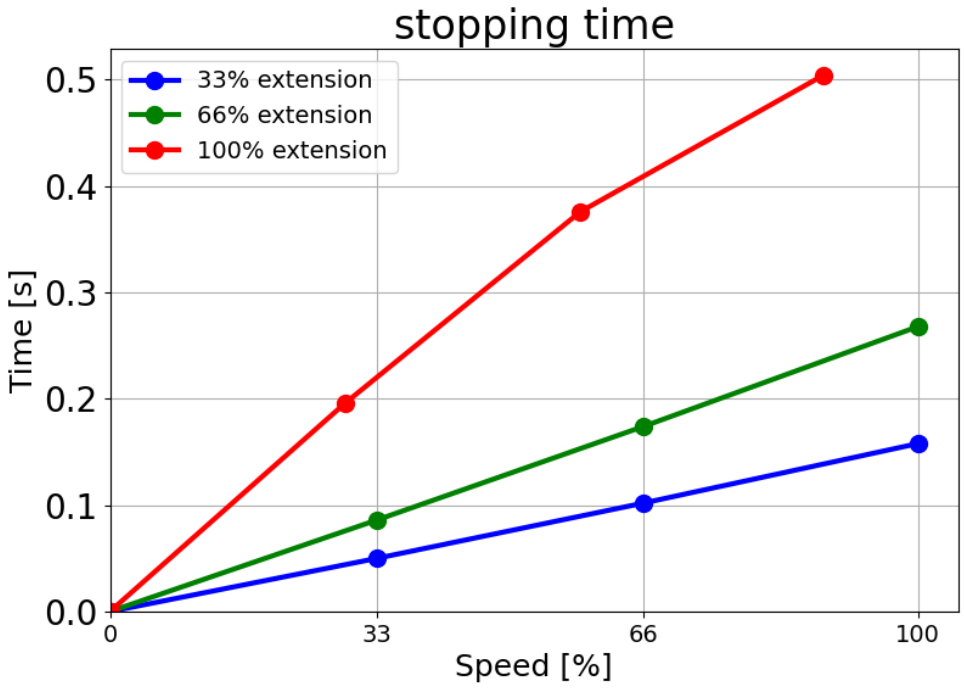
8 kg の最大有効荷重に対する停止距離 (メートル)



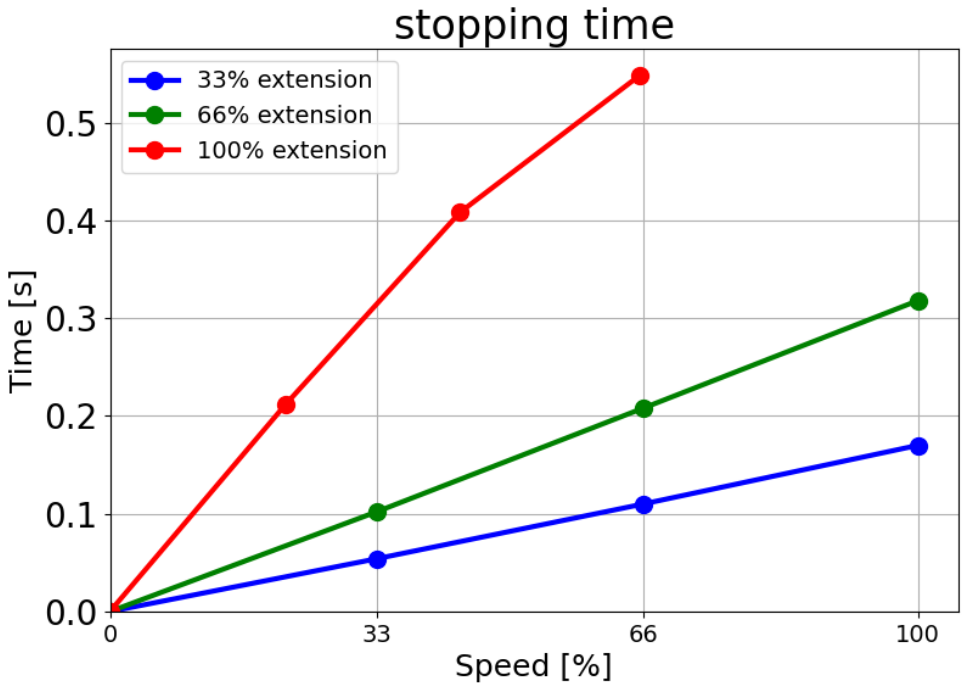
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ジョイント 1 (ショルダー)

8 kg の 33% に対する停止時間 (秒)

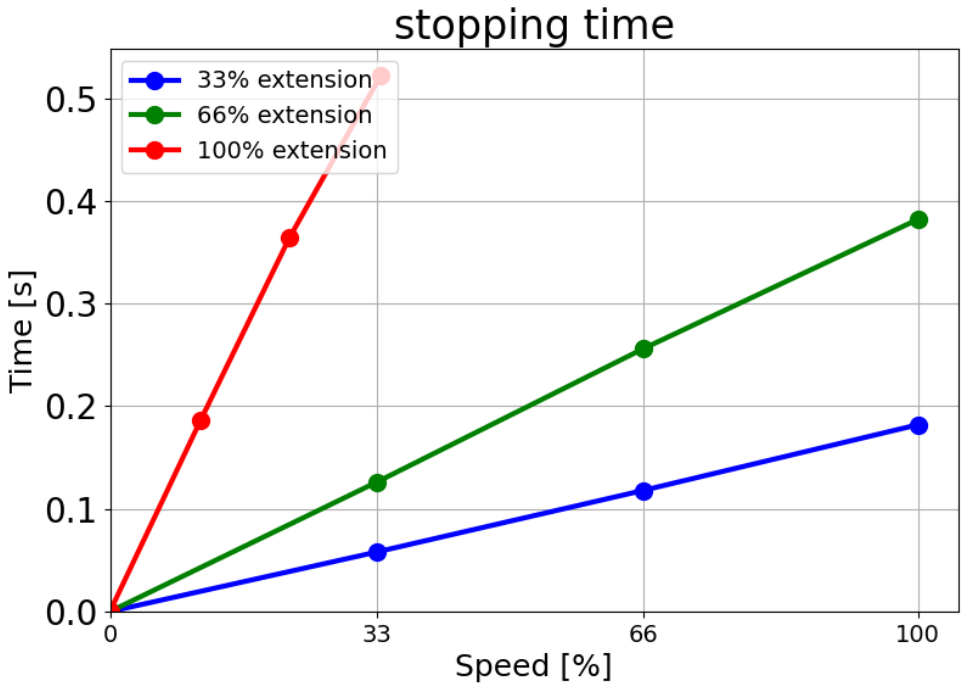


8 kg の 66% に対する停止時間 (秒)



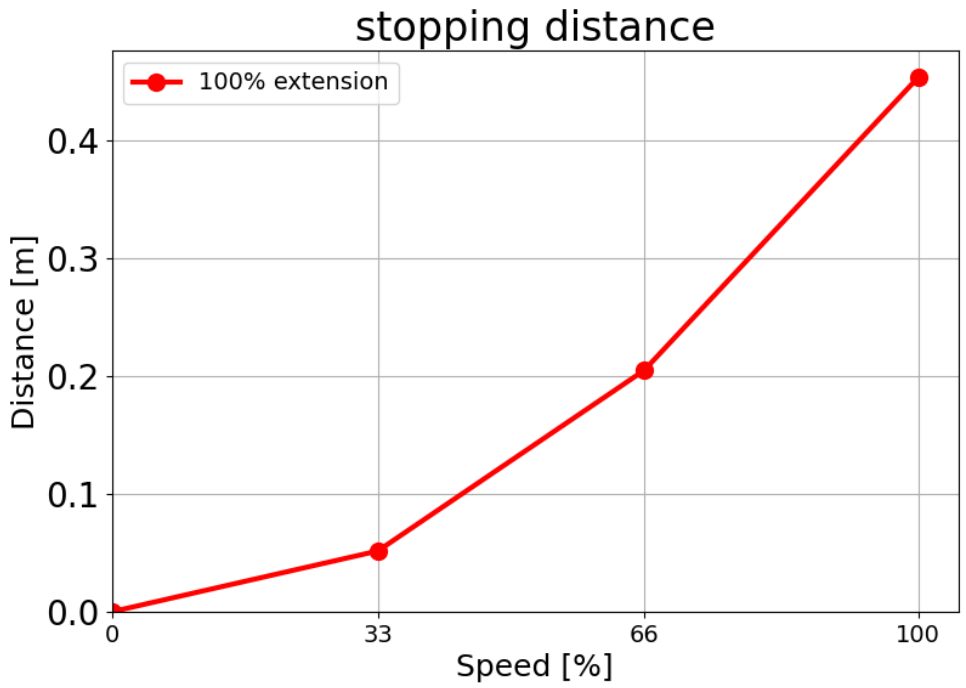
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8 kg の最大有効荷重に対する停止時間(秒)



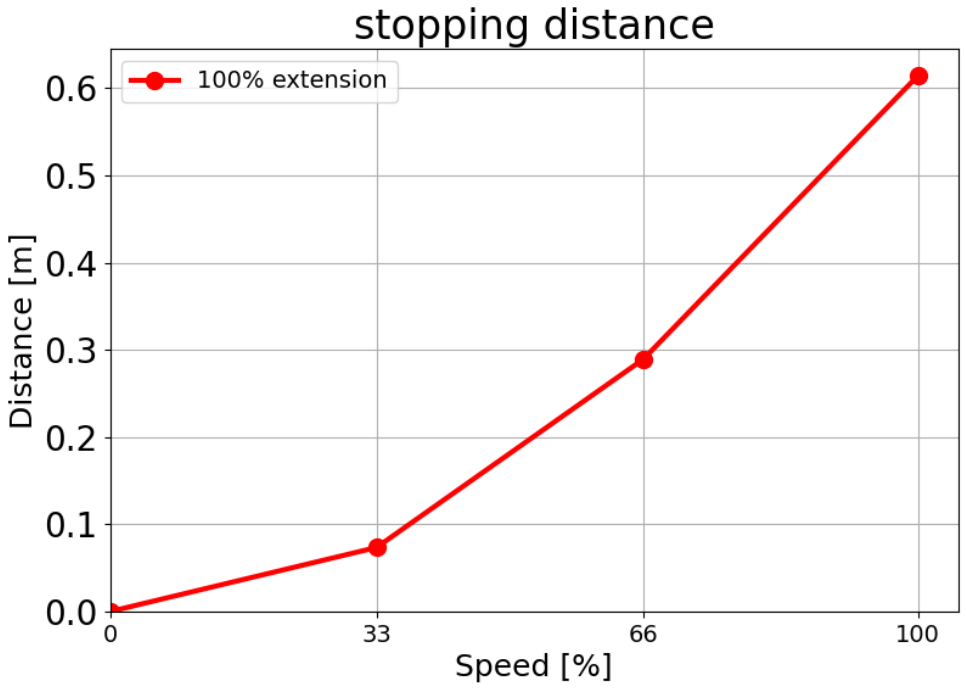
ジョイント 2 (エルボー)

8 kg の 33% に対する停止距離(メートル)

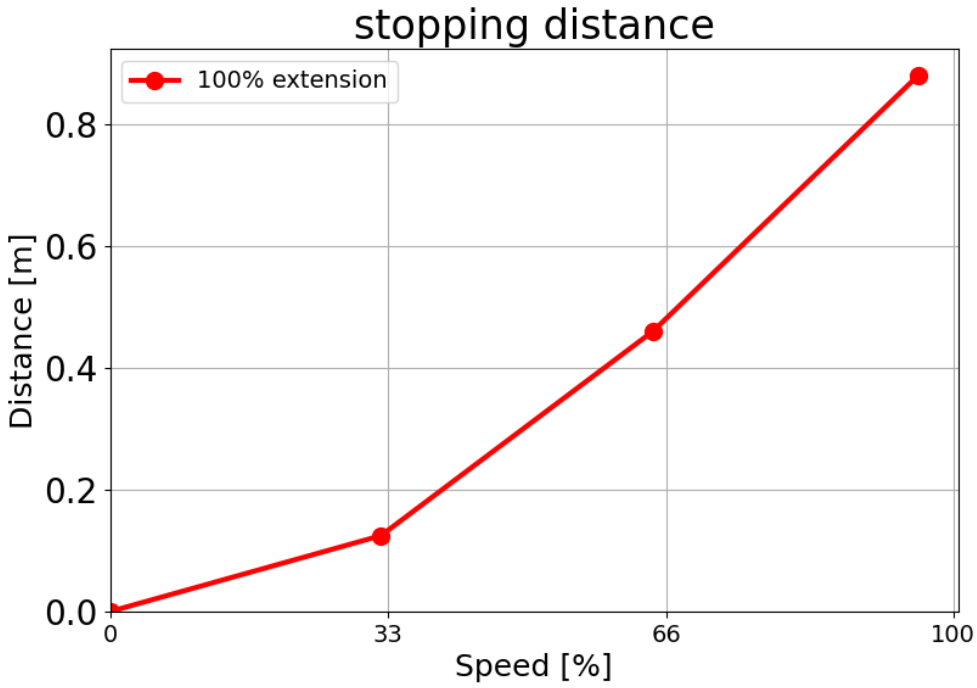


Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8 kg の 66% に対する停止距離 (メートル)



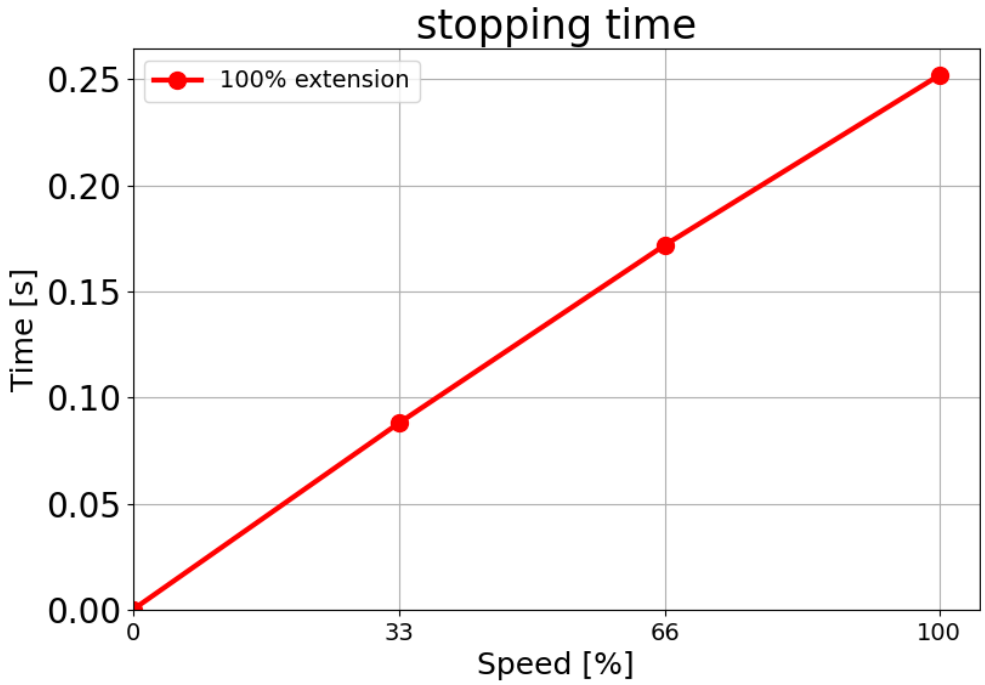
8 kg の最大有効荷重に対する停止距離 (メートル)



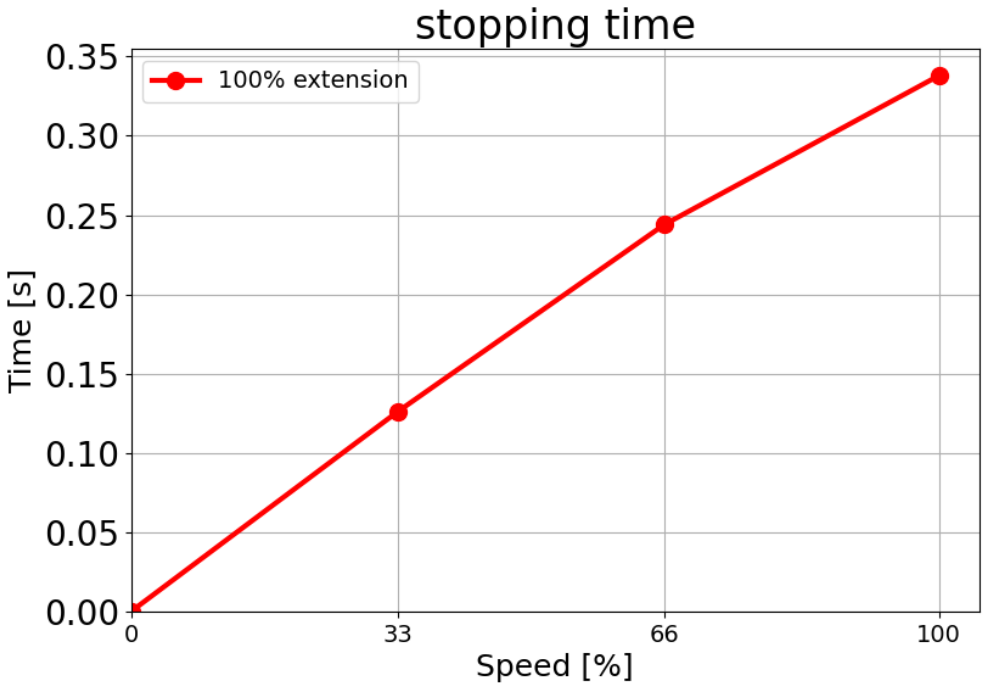
Copyright © 2009-2026. Universal Robots A/S。All rights reserved.

ジョイント 2 (エルボー)

8 kg の 33% に対する停止時間 (秒)

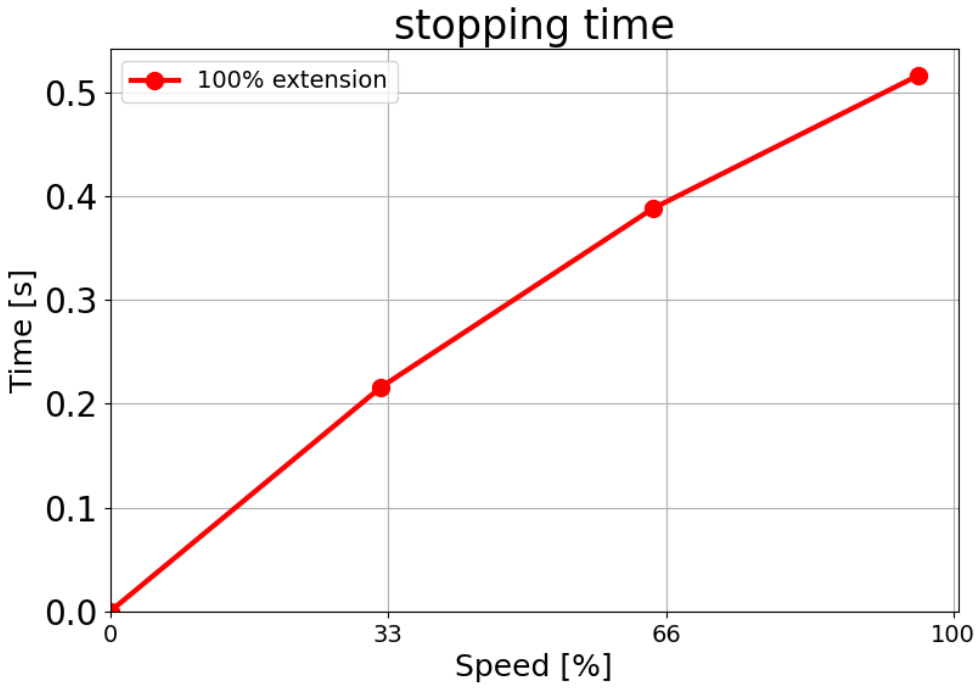


8 kg の 66% に対する停止時間 (秒)



Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

8 kg の最大有効荷重に対する停止時間(秒)



14.3. 停止カテゴリー

説明

状況に応じ、ロボットは IEC 60204-1 に基づいて定義されている 3 つのタイプの停止カテゴリーを開始します。これらのカテゴリーは次の表で定義されています。

停止カテゴリー	説明
0	電源即時遮断によってロボットを停止。
1	通常の制御された方法でロボットを停止。電源はロボットが停止してから遮断。
2	*軌道を維持しつつ、ドライブに電源を供給した状態でロボットを停止。ドライブの電源はロボット停止後も維持。

構成可能な安全機能

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

15. 緊急事態

15.1. 非常停止

説明

非常停止または緊急停止とは、ティーチペンダントにある赤い押しボタンのことです。非常停止押しボタンを作押すと、ロボットの動作がすべて停止します。非常停止ボタンを作動させると、カテゴリ1停止(IEC 60204-1)が引き起こされます。
非常停止は安全対策ではありません(ISO 12100)。
日常的な停止や、通常のシャットダウン・電源切断手順の代わりとして、非常停止ボタンを使用しないでください。

非常停止は補助的な予防措置であり、負傷を防ぐものではありません。ロボットアプリケーションのリスクアセスメント では、追加の非常停止ボタンが必要かどうかを判断します。非常停止機能および作動装置は、ISO 13850に準拠していなければなりません。
非常停止が作動した後、押しボタンは掛け金がかかり押したままとなります。したがって、非常停止が作動するたびに、停止を引き起こした押しボタンで手動でリセットする必要があります。
非常停止ボタンをリセットする前に、非常停止が作動した原因を目視で確認し、評価する必要があります。アプリケーション内のすべての機器について、目視による点検が必要です。問題が解決したら、非常停止ボタンをリセットしてください。

非常停止押しボタンをリセットするには

1. 押しボタンを押したまま、掛け金が外れるまで時計回りにひねります。
   ラッチが解除されたのが分かったら、押しボタンがリセットされたということです。
2. 状況を確認し、非常停止をリセットする必要があるかどうかを確認します。
3. 非常停止をリセットした後、ロボットに再び給電し運転を再開します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

15.2. 駆動力のない運動

説明

ロボットへの給電が不可能または不要で緊急事態が発生した場合、強制後退動作を使用してロボットアームを移動できます。

強制後退動作を実行するには、ロボットアームを強く押したり引いたりしてジョイントを動かします。大型のロボットアームでは、ジョイントを動かすのに複数の人員が必要になる場合があります。

各々のジョイントブレーキには摩擦クラッチがあり、これが高強制トルク時の動作を可能にします。強制後退動作には大きな力が必要であり、ロボットを動かすのに1人以上の人員が必要になる場合があります。

クランプ状態では、2人以上で強制後退動作を行う必要があります。状況によっては、2人以上でロボットアームを解体する必要があります。

URロボットを使用する人員は、緊急事態に対応できるよう訓練を受ける必要があります。インテグレーターがロボットとその全ての部品を引き渡す際、補足情報を提供するものとします。

警告

固定しないとロボットアームが破損または落下し、怪我や死亡につながる恐れがあります。

- 緊急事態の際にロボットを分解しないでください。
- ロボットアームを固定して電源を切ってください。

通知

ロボットアームの手動移動は非常事態および修理のみを想定しています。ロボットアームの不必要な動きは、物的損害の原因となります。

- ロボットが元の物理的位置に戻れるように、ジョイントの動きは160度以下にしてください。
- ジョイントは必要以上に動かさないでください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

15.3. クランプ接続：分解

説明

警告

支持されていない関節は落下したり、落とされたりして、怪我の原因となる可能性があります。

- クランプを取り外す際はジョイントを支えてください。

通知

クランプを取り外している間にジョイントを支えないと、機器に損害を与えるおそれがあります。

- 次のいずれかを実行して、クランプを取り外す際にジョイントが落下するのを防ぎます。
  - 取り外す部分の下を何かで支えます。
  - ジョイントを横にした状態で分解します。
  - 揚重機器で支えます。

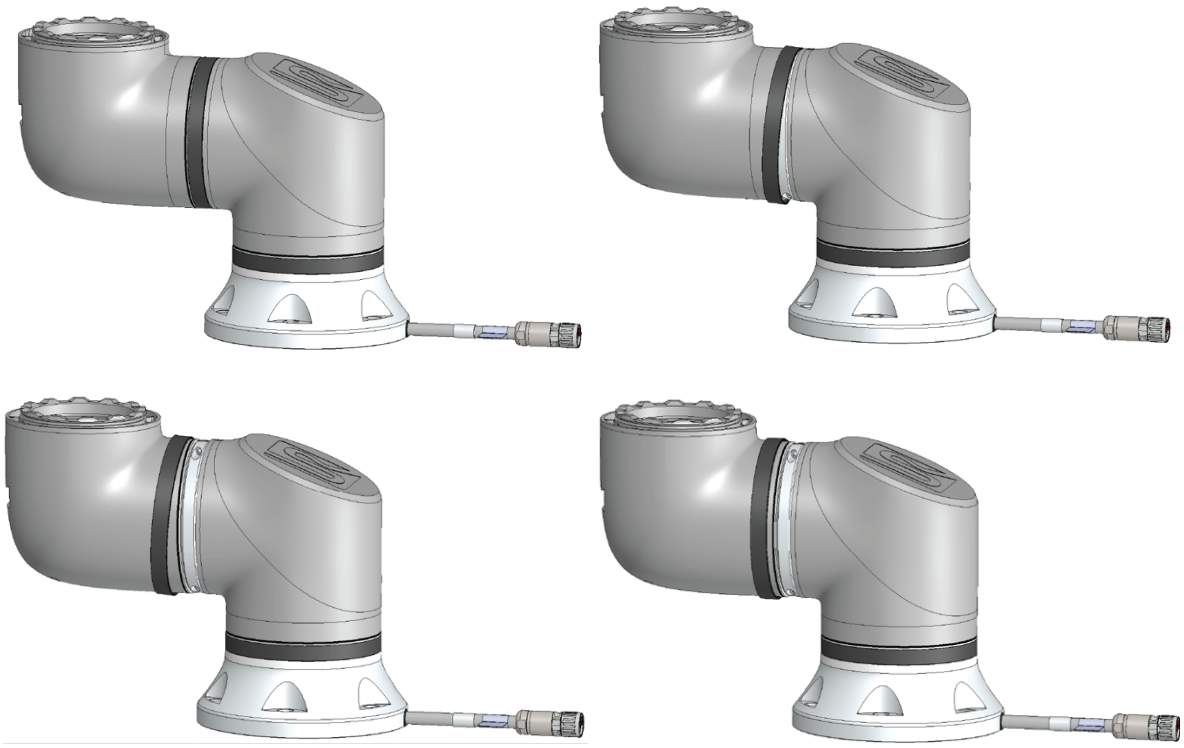
交換前に年使用済みのジョイントを点検しないと、資産や設備に損傷を与える恐れがあります。

ジョイントを交換する前に必ずジョイント検証テストを実行してください。詳細については「サービスマニュアル」にある「ジョイント検証」セクションを参照してください。

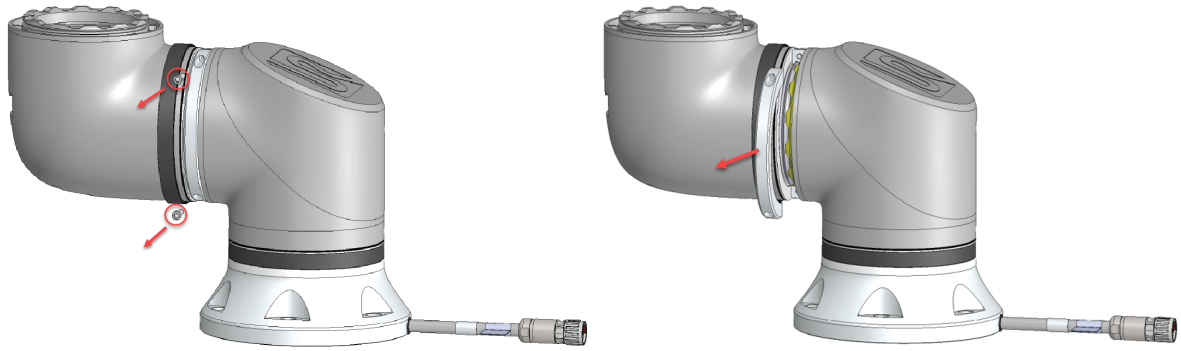
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

分解方法

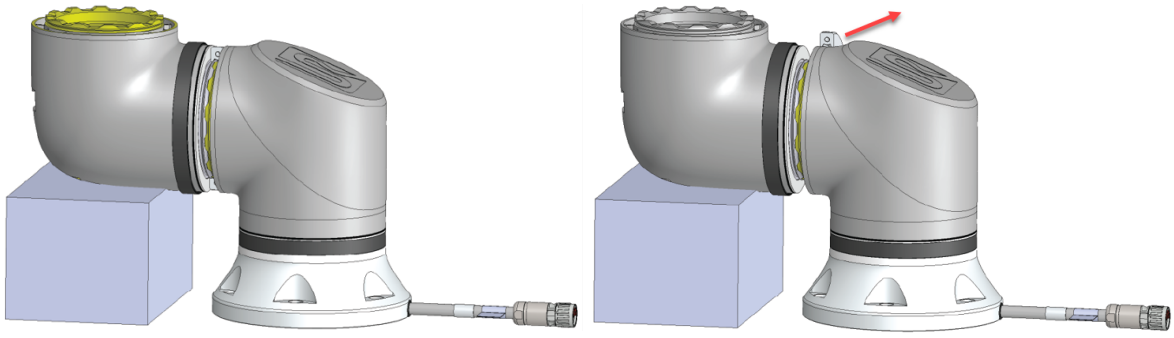
1. スペアパーツパッケージまたはツールキットの ESD リストバンドを電気的に接地された表面に取り付けます。
2. 黒いフラットリングを取り外します。
   先の尖ったピンセットか、小さなマイナスドライバーを使えます。



3. ネジと片側のクランプを取り外します。

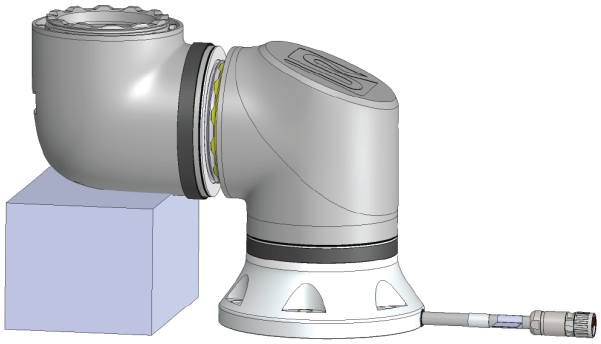


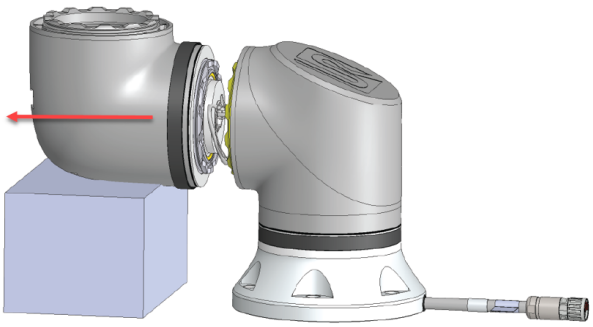
4. ジョイントを支えてクランプの 2 つ目の側面を取り外します。



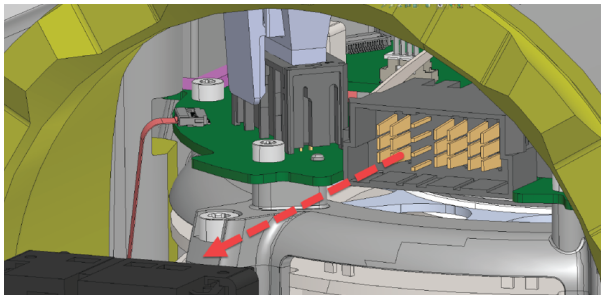
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

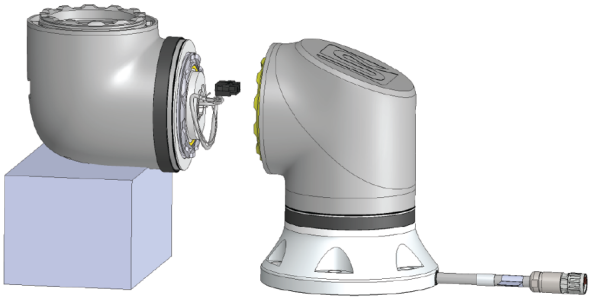
5. ジョイントが緩んで、取り外すことができます。





6. 関節部の PCB からコネクタをゆっくりと抜きます。





7. 関節は取り外されました。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

15.4. 動作モード

説明

ティーチペンダントまたはダッシュボードサーバーを使用して、さまざまなモードにアクセスし、有効化します。外部モードセレクターが統合されている場合、PolyScope やダッシュボードサーバーではなく、そのセレクターがモードを制御します。

自動モード このモードが有効な場合、ロボットは定義済みタスクのプログラムのみを実行できます。プログラムやインストールを変更または保存することはできません。

手動モード このモードが有効な場合、ロボットをプログラムできます。プログラムやインストールを変更して保存することができます。怪我を防ぐために、手動モードで使用する速度を制限する必要があります。ロボットが手動モードで動作しているとき、人がロボットの手の届く範囲にいることがあります。速度は、アプリケーションのリスクアセスメントに応じた値に制限する必要があります。

警告

ロボットが手動モードで動作しているときに速度が速すぎると、怪我をするおそれがあります。

回復モード このモードは有効な限界セットの安全限界に違反した場合に有効になり、ロボットアームが停止カテゴリー 0 を実行します。ロボットアームの電源が入った時点ですでにジョイント角度限界や安全境界などの有効な安全限界に違反していた場合、ロボットアームは回復モードで起動します。これにより、ロボットアームを安全限界内に戻すことができます。回復モードでは、ロボットアームの動作はユーザーがカスタマイズできない固定の限界で制限されます。

手動高速モード このモードを有効にすると、ツールとエルボーのデフォルトの速度限界を一時的に超えることができます。
3 ポジションイネーブルデバイスが構成されておりなおかつ離されている(押下されていない) または完全に押されている場合、ロボットは、手動モードで予防停止を行います。

自動モードと手動モードとの切り替えを行うには、3 ポジションイネーブルデバイスを完全に放してから再度押し、ロボットが動けるようにする必要があります。手動高速モードを使用している際は、安全ジョイント限界を使うか安全平面を使ってロボットの移動空間を制限します。

通知

5分間操作がない場合、速度限界はデフォルトにリセットされます。

手動高速を有効にする方法

1. **アプリケーション**をタップし、**安全**を選択します。
2. **3 ポジションイネーブルデバイス**オプションにアクセスします。
3. ページ上で、**手動高速を許可**ボタンをスライドさせます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

モードの切り替え

操作モード	手動	自動
[移動] タブの +/- でロボットを移動	x	
フリードライブ	x	
プログラムの実行	減速*	x
プログラムの編集と保存	x	

※3 ポジションイネーブルデバイスが設定されている場合、手動高速モードが有効でない限り、ロボットは手動減速モードで動作します。

警告

- 自動モードを選択する前に停止中のすべてのセーフガードを復帰する必要があります。
- 可能な限り、手動モードは全員が予防空間の外にいるときのみに使用する必要があります。
- 外部モードセレクタを使用する場合は、保護された予防空間の外側に配置する必要があります。
- 安全防護対策が講じられていない、または協働アプリケーションが電力およびフォースの限界 (PFL) について検証されていない限り、自動モードでは誰も予防空間に立ち入ったり、その空間内にいたりしてはなりません。

3ポジションイネーブルデバイス

3 ポジションイネーブルデバイスが使用されており、ロボットが手動モードの場合、移動するには 3 ポジションイネーブルデバイスを中間位置まで押す必要があります。3 ポジションイネーブルデバイスは自動モードでは効果がありません。

通知

- UR ロボットのサイズによっては 3 ポジションイネーブルデバイスが装備されていないものがあります。リスクアセスメントにイネーブルデバイスが必要な場合は、3PE ティーチペンダントを使用する必要があります。

プログラミングには 3PE ティーチペンダント (3PE TP) をお勧めします。手動モード中に予防空間内に別の人物がいる可能性がある場合は、追加のデバイスを統合して、追加の人物が使用できるように設定できます。

モードの切り替え

モードを切り替えるには、右ヘッダーでプロファイルアイコンを選択して、モード選択ダイアログを表示します。

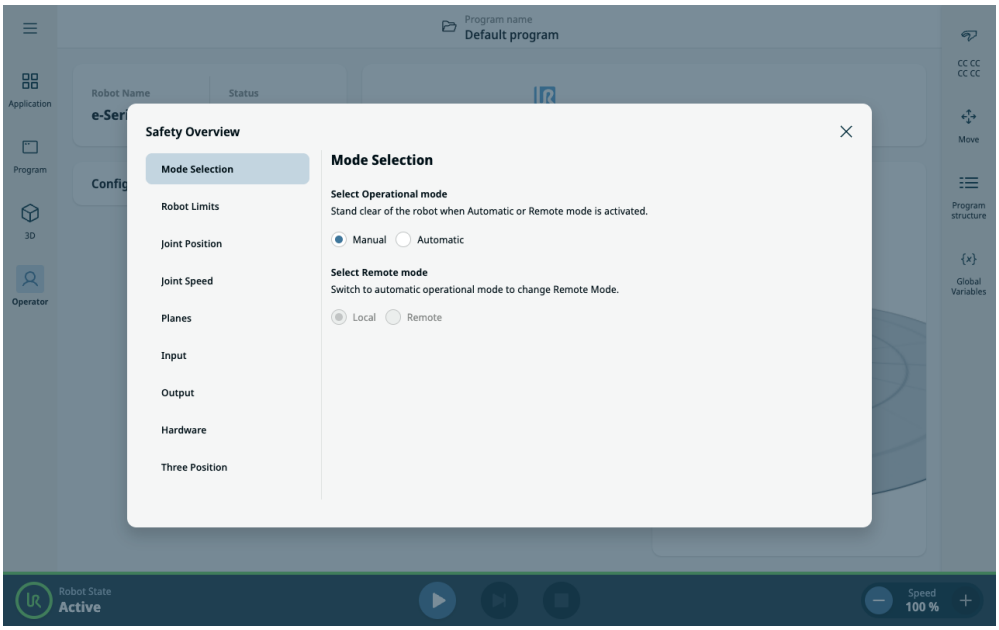
- [自動] は、ロボットの運用モードが自動に設定されていることを示します。
- [手動] は、ロボットの運用モードが手動に設定されていることを示します。

3 ポジションイネーブルデバイスを使用した安全 I/O 設定が有効な場合、PolyScope X は自動的に手動モードになります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

リモートモードの選択

リモートモードは、操作モードを「自動」に変更した場合にのみ変更できます。
リモートモードを「リモート」から「ローカル」に変更すると、操作モードは「手動」に戻ります。



Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

16. 試運転

説明

はじめてロボットアプリケーションをお使いになる前や、ロボットに変更を加えた後は次のテストを実施する必要があります。

- すべての安全入力が適切かつ正確に接続されていることを確認します。
- 複数の機械またはロボットに共通する装置など、接続されているすべての安全入力と安全出力が意図した通りに機能しているかをテストします。
- 非常停止ボタンと入力をテストして、ロボットが停止し、ブレーキが作動することを確認します。
- 予防入力をテストして、ロボットの動きが停止することを確認します。予防停止リセットが設定されている場合は、意図したとおりに機能することを確認します。
- 初期化画面を確認し、減少入力を有効にして画面が変化することを確認します。
- 運用モードを変更して、PolyScope 画面の右上隅にあるモードアイコンが変化することを確認します。
- 3 ポジションイネーブルデバイスをテストして、中間位置まで押すと、手動モードで低速で動作することを確認します。
- 非常停止出力を使用する場合は、非常停止押しボタンを押して、システム全体が停止することを確認します。
- 設置設定セクションで、安全 I/O 信号に接続されたシステムをテストし、出力の変更が検出されることを確認します。
- ロボットアプリケーションの試運転要件を決定します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

17. 輸送

説明

ロボットの輸送は元の包装材による梱包でのみ行ってください。後でロボットを移動したいと考えているのであれば、乾燥した場所に包装材を保管しておいてください。
梱包されているロボットを包装材から取り出して据付場所へと移動させる場合はロボットアームの両方の管を同時に掴みます。すべての据え付けボルトがロボットの基部でしっかりと締まるまで、ロボットを固定します。
ハンドルを持ってコントロールボックスを持ち上げます。

警告

不適切な持ち上げ技術、または不適切な持ち上げ用装置の使用は、怪我の原因となります。

- 機器を持ち上げる際は、背中や他の体の部分に負担がかかりすぎないように注意してください。
- 適切な吊り上げ機器を使用します。
- 吊り上げについては、お住まいの地域および国のすべてのガイドラインに準拠する必要があります。
- ロボットの据え付けは、「機械的インターフェース」にある指示に従ってに行ってください。

通知

ロボットが輸送中に第3のサードパーティアプリケーション/インストールに接続されている場合は、以下を参照してください。

- 元のパッケージなしでロボットを輸送すると、Universal Robots A/Sが提供するすべての保証が無効になります。
- ロボットがプレハブソリューションの一部として輸送され、安全に取り付けられ、以下に概説する推奨事項に完全に準拠している場合、保証違反とは見なされません。

免責事項

Universal Robots では、機器の輸送に起因する損害については一切責任を負いません。
梱包なしの輸送に関する推奨事項は、universal-robots.com/manuals を参照してください

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

17.1. 梱包なしの輸送

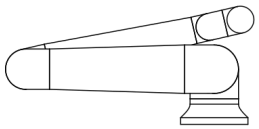
説明

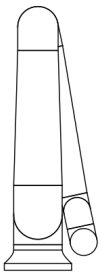
Universal Robots は、ロボットの輸送は元の包装材による梱包で行うことをお勧めします。
これらの推奨事項は、ジョイントやブレーキシステムの不要な振動を減らし、ジョイントの回転を減らすために書かれています。
元のパッケージなしでロボットを輸送する場合は、次のガイドラインを参照してください。

- ロボットをなるべく折りたたんでください。特異点の位置でロボットを輸送しないでください。
- ロボットの重心をできるだけベースに近づけます。
- 各パイプを2つの異なる点で固体表面に固定します。
- 取り付けられているエンドエフェクターは3軸にしっかりと固定します。

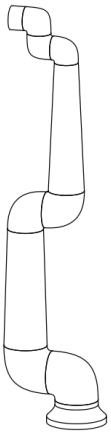
輸送

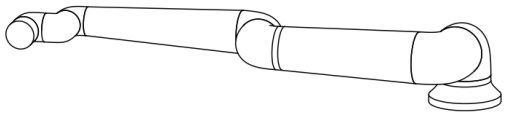
ロボットをできるだけ折りたたみます。



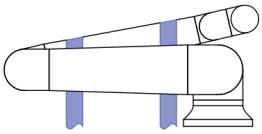


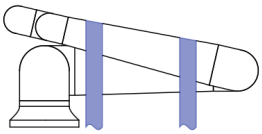
伸ばした状態で輸送はしないでください。
(特異点の位置)





パイプを固体表面に固定します。
取り付けられているエンドエフェクターは3軸に固定します。





Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

17.2. ティーチペンダントの保管

説明

オペレーターは、ティーチペンダント上の非常停止ボタンが押されたときにどのような影響があるかを明確に理解する必要があります。例えば、複数のロボットを設置している場合は、分かりにくくなる可能性があります。ティーチペンダントの非常停止により設備が全て停止するのか、接続されているロボットのみが停止するのかを明確にする必要があります。
混乱が生じる可能性がある場合は、非常停止ボタンが見えないように、または使用できないようにティーチペンダントを保管してください。

17.3. 長期保管

説明

このセクションでは、ロボットおよびスペアパーツの長期保管に関する一般的なガイドラインについて説明します。
これは、すべての世代のロボットとスペアパーツに適用されます。

ロボットは、6 か月以上保管される場合、長期保管と見なされます。

ガイドライン

ロボットおよびスペアパーツを可能な限り良好な状態に保つため、以下の一般的な指針に従ってください。

- 保管温度：10°C ~ 30°C
- 湿度：RH 20 ~ 60%
- Universal Robots は、潤滑油を行き渡らせるため、少なくとも**年に 1 回**はロボットを開梱・起動し、すべてのジョイントを各方向に 90 度以上 5 回回転させる軽負荷プログラムを実行することを推奨します。
  可能であれば、スペアパーツのジョイントをアームに取り付け、同じ操作ルーチンを実行してください。
- まれに、保管後にロボットを拭き、シール部から漏れ出た余分な潤滑剤を除去する必要がある場合があります。
- バッテリーはロボットの耐用期間中持続するように設計されており、システムに電源が供給されても充電されません。バッテリーの耐用年数は 8 ~ 10 年ですが、e-Series や UR Series では交換が可能です。
- フラッシュメモリは時間経過とともにデータ保持能力を失う可能性があるため、SD カードなどのデータを再フラッシュする必要が生じるリスクがあります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

18. メンテナンスと修理

説明

メンテナンス作業、検証、校正は、このマニュアルに記載されているすべての安全指示、UR Service Manual、およびお住まいの地域の要件に従って実施してください。
修理作業はUniversal Robotsが行うものとします。サービスマニュアルに従う場合に限り、顧客が指名したトレーニング経験のある個人も修理作業を実施できます。

メンテナンスの安全性

メンテナンスと修理の目的は、システムが期待どおりに機能し続けるようにすることです。
ロボットアームまたはコントロールボックスの作業を行う際は、以下の手順および注意事項を確認する必要があります。

警告

以下に挙げる安全慣行をすべて遵守しないと、怪我につながる恐れがあります。

- 完全に電源が切れていることを確かめるために、コントロールボックスの底からメインの電源入力ケーブルを外します。ロボットアームやコントロールボックスに接続されている他のエネルギー源の通電を絶ちます。修理期間中に誰かがシステムの電源を入れないように必要な対策を講じます。
- システムの電源を再度入れる前に、アース接続を確認してください。
- ロボットアームまたはコントロールボックスの部品を分解する際は、ESD規則を順守します。
- ロボットアームやコントロールボックスへの水や埃の浸入を防ぎます。

メンテナンスの安全性

警告

ドアを完全に開いた状態でコントロールボックスを収容するスペースを確保しないと、負傷につながる恐れがあります。

- コントロールボックスのドアが完全に開き、保守作業が行えるよう、少なくとも915 mmのスペースを確保してください。

警告：電流

電源をオフにした後、コントロールボックスの電源をすぐに分解すると、電気障害によって怪我をする恐れがあります。

- コントロールボックスをオフにしても、(600 Vまでの)高電圧が数時間これらの電源の内部に存在する場合があるため、コントロールボックス内の電源を分解しないでください。

トラブルシューティング、メンテナンス、修理作業の後は、安全要件が満たされていることを確認します。国または地域の労働安全規格に準拠している必要があります。また、すべての安全機能設定が正しく機能していることをテストおよび検証する必要もあります。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロックアウトタグアウト

UR ロボットは電源を切って、電源を切った状態でロックすることができます。これは、ロボット、ロボットアプリケーション、またはロボットセルのインストール、メンテナンス、または修理に関連するタスクによって発生する危険なエネルギーを制御するための機能です。
ロボットへの電源の「ロックアウト」または「危険なエネルギーの制御」を実行するには、Brady 148081 Plug Lockout for IEC など電源プラグロックを使用して、電源コードがコントロールボックスに再接続されるのを防ぐことができます。



警告：電流

危険なエネルギーにさらされたり、含まれている危険なエネルギーが放出されると、感電や重傷を負う可能性があります。

- 電源コードがコントロールボックスに再接続されるのを防ぐには、電源プラグのロックアウトを使用します。例えば、IEC プラグまたは同等品については、Brady 148081 Plug Lockout for IEC プラッグを参照してください。

トラブルシューティング、メンテナンス、修理作業の後は、安全要件が満たされていることを確認します。国または地域の労働安全規格に準拠している必要があります。また、すべての安全機能設定が正しく機能していることをテストおよび検証する必要もあります。

18.1. 停止性能のテスト

説明

停止パフォーマンスが低下していないかどうかを定期的にテストします。停止時間が長くなると、安全対策の変更が必要になる可能性があり、場合によっては設置設定の変更も必要になります。停止時間および/または停止距離の安全機能が使用され、リスク軽減の戦略の基礎となっている場合は、停止性能の監視やテストは必要ありません。ロボットは継続的な監視を行います。

18.2. ロボットアームの清掃と点検

説明

定期的なメンテナンスの一環として、このマニュアルの推奨事項とお住まいの地域の要件に従ってロボットアームを清掃することができます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

掃除方法

ロボットアームおよび/またはティーチペンダントのほこり、汚れ、または油は、以下に記載されている洗浄剤のいずれかを布につけて掃除できます。

表面の準備：下記の溶液を塗布する前に、表面の汚れやゴミを取り除く必要がある場合があります。

洗浄剤：

- 水
- 70% イソプロピルアルコール
- 10% エタノールアルコール
- 10% ナフサ(グリースを除去するために使用します。)

適用：溶液は通常、スプレーボトル、ブラシ、スポンジ、または布を使用して、洗浄が必要な表面に塗布します。汚染の程度や洗浄する表面の種類に応じて、直接塗布することも、さらに希釈して塗布することもできます。
撹拌：頑固な汚れや汚れがひどい箇所の場合は、ブラシ、スクラバー、またはその他の機械的な手段を使用して溶液を撹拌し、汚染物質を落とします。
滞留時間：必要に応じて、溶液を表面に最大 5 分間滞留させ、効果的に浸透して汚染物質を溶解します。
すすぎ：滞留時間後、通常は、溶解した汚染物質と残っている洗浄剤の残留物を除去するために表面を水で徹底的にすすぎます。残留物による損傷や安全上の危険を防ぐために、徹底的にすすぐことが重要です。
乾燥：最後に、洗浄した表面を自然乾燥させるか、タオルを使用して乾燥させます。



警告
希釈した洗浄液に漂白剤を使用しないでください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

警告

グリースは刺激性があり、アレルギー反応を引き起こす可能性があります。接触、吸入、または摂取は、病気や怪我を引き起こす可能性があります。病気や怪我を防ぐために、以下に従ってください。

- 準備
  - 周辺が十分に換気されていることを確認します。
  - ロボットや洗浄剤の周りに食べ物や飲み物を持ち込まないこと。
  - 洗眼場が近くにあることを確認します。
  - 必要な個人用保護具(手袋、保護眼鏡)を用意します
- 着用:
  - 保護手袋:不浸透性、耐薬品性の耐油手袋(ニトリル)。
  - グリースが誤って目に入るのを防ぐために、目の保護具を着用することをお勧めします。
- グリースを摂取しないでください。
- 状況とその対応:
  - 皮膚に触れた場合は、水と中性洗剤で洗ってください。
  - 皮膚反応が出た場合は、医師の診察を受けてください
  - 目に入った場合は、洗眼場を使用し、医師の診察を受けてください。
  - 蒸気を吸い込んだり、油脂を摂取した場合は、医師の診察を受けてください。
- グリース作業後
  - 汚染された作業面を清掃します。
  - 掃除に使用した雑巾や紙は責任を持って処分します。
- 子供や動物と接触させないこと。

ロボットアームの検査計画

以下の表は、Universal Robotsが推奨する検査の種類をチェックリストにしたものです。表で推奨されているように、定期的に検査を実施してください。参照されている部品で、許容できない状態にあるものは修正または交換が必要です。

検査行動の種類			期間		
			毎月	半年ごと	毎年
1	フラットリングを確認する	V		✗	
2	ロボットケーブルを確認する	V		✗	
3	ロボットケーブルの接続を確認する	V		✗	
4	ロボットアーム据え付けボルトを確認します*	F	✗		
5	ツール据え付けボルトを確認します*	F	✗		
6	ラウンドスリング	F			✗

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ロボットアームの検査計画

通知

圧縮空気を使用してロボットアームを清掃すると、ロボットアームの部品が損傷する可能性があります。

- ロボットアームの清掃には圧縮空気を使用しないでください。

ロボットアームの検査計画

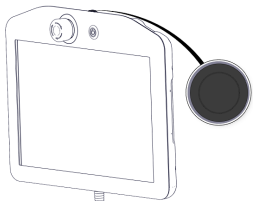
1. 可能な場合は、ロボットアームをゼロ位置まで移動します。
2. 電源をオフにし、コントロールボックスから電源ケーブルを取り外します。
3. コントロールボックスとロボットアーム間のケーブルに損傷がないか検査します。
4. ベースの据え付けボルトが適切に締められていることを確認します。
5. ツールフランジボルトが適切に締められていることを確認します。
6. フラットリングに摩耗や損傷がないかを検査します。
   - フラットリングに摩耗や損傷がある場合は交換します。

通知

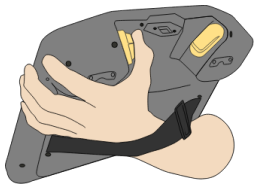
保証期間内にロボットの損傷が見られた場合、ロボットを購入した販売代理店にお問い合わせください。

検査

1. ツールまたは取り付け具を外すか、ツールの仕様に従ってTCP/荷重/重心を設定してください。
2. フリードライブでロボットアームを動かすには:
   - 3PEティーチペンダントでは、3PEボタンを素早く軽く押して放し、もう一度軽く押してそのままにします。

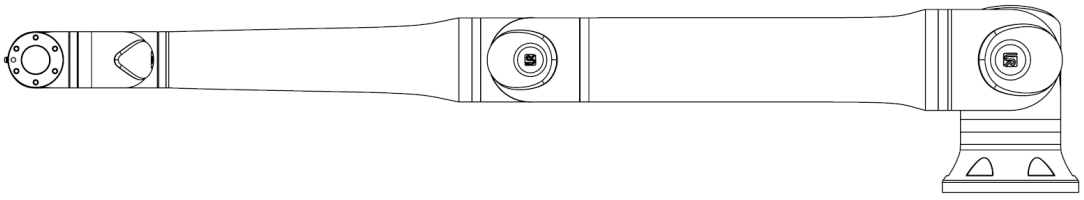


電源ボタン



3PEボタン

3. ロボットを引っ張ったり、押したりして横方向に伸ばして解放します。



4. ロボットアームが支えなしで、またフリードライブを作動させずに位置を維持できることを確認します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

18.3. ティーチペンダントとコントロールボックスの清掃

ティーチペンダントのタッチ画面の清掃

シンナーや刺激の強い添加剤を含まない中性の工業用洗浄剤を使用してください。画面を拭く際は研磨材を使用しないでください。Universal Robots は特定の洗浄剤を推奨していません。

コントロールボックスの清掃

必要に応じて、湿らせた布でコントロールボックスを拭いてください。
ユーザーマニュアルに記載されている推奨の清掃方法に従ってください。

コントロールボックスのフィルターの交換

コントロールボックスの両側にフィルターがあります。

1. 図 3.7 の下図に示すように、赤い矢印で示す部分を引いて、外側のプラスチックフレームを慎重に取り外してください。フレームは外側に傾きます。
2. フィルターを交換します。

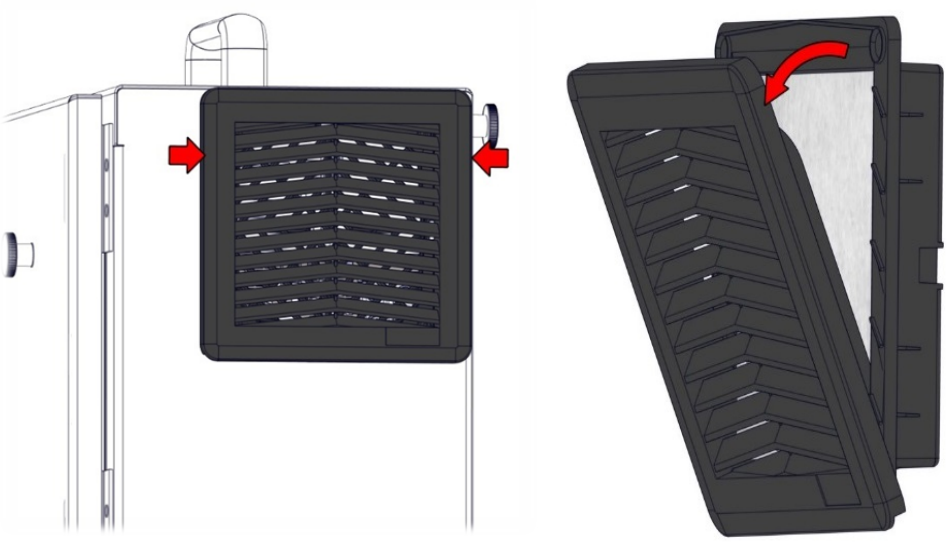


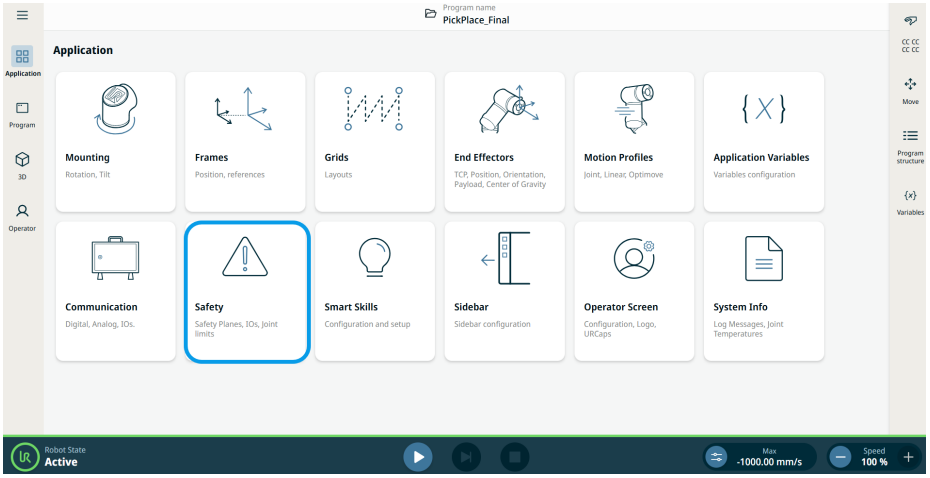
図 3.7。コントロールボックスのフィルターを交換します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

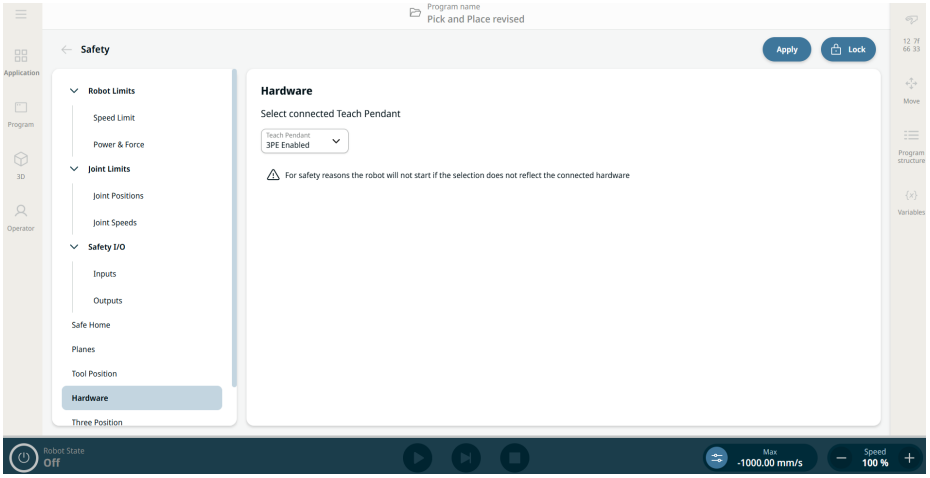
18.4. ソフトウェアのインストール

3PE TP ソフトウェアの設定方法

1. PolyScope の左側メニューで、**[アプリケーション]** をタップし、**[安全]** を選択します。



2. **[ハードウェア]** と **[ロック解除]** ボタンをタップします。



3. パスワードを入力し、**[確認]** をタップします。ティーチペンダントが有効になりました。
4. **[適用]** をタップしてシステムを再起動します。PolyScope が実行し続けます。
5. **[適用し再起動する]** をタップし、**[設定を確認]** をタップして、3PE ティーチペンダントソフトウェアのインストールを完了します。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

19. 処分と環境への配慮

説明

Universal Robots ロボットは、適用国内法、規制、基準に従って廃棄しなければなりません。この責任はロボットの所有者にあります。

UR ロボットは、欧州 RoHS 指令 2011/65/EU により定義されている通り、環境を保護するための有害物質の制限に準拠して製造されています。ロボット (ロボットアーム、コントロールボックス、ティーチペンダント) が Universal Robots Denmark に返却された場合、処分は Universal Robots A/S が行います。

デンマーク市場で販売される UR ロボットの廃棄料金は、Universal Robots A/S によって DPA システムに前払いされます。欧州 WEEE 指令 2012/19/EU 対象国における輸入業者は、各国の WEEE Register で個別登録を行う必要があります。手数料は、ロボット 1 台当たり、通常 1€ 未満です。

各国の登録簿の一覧は、こちらでご覧いただけます: https://www.ewrn.org/national-registers。Global Compliance については、こちらで検索してください: https://www.universal-robots.com/download。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

UR ロボットに使われている素材

ロボットアーム

- チューブ、ベースフランジ、ツール取り付けブラケット：アルマイト処理アルミニウム
- ジョイント筐体：粉体塗装アルミニウム
- 黒帯シールリング：AEM ゴム
    - 黒いバンドの下の追加スリップリング：成形された黒いプラスチック
- エンドキャップ/蓋：PC/ASA プラスチック
- ネジ、ナット、スペーサーなどの小型機械部品（スチール、真鍮、プラスチック）
- 銅線とネジ、ナット、スペーサーなどの小型機械部品（スチール、真鍮、プラスチック）

ロボットアームジョイント（内部）

- ギア：スチールとグリース（サービスマニュアルで詳述）
- モーター：銅線付き鉄心
- 銅線、PCB、各種電子部品、各種電子部品および小型機械部品
- ジョイントシールとOリングには、PTFE 内の化合物である PFAS（一般にテフロン™ として知られています）が少量含まれています。
- グリース：リチウム複合石鹸または尿素のいずれかの増粘剤を含む合成油 + 鉱油。モリブデンが含まれています。
    - モデルと製造日に応じて、グリースの色は黄色、マゼンタ、濃いピンク、赤、緑になります。
    - 取り扱い上の注意とグリース安全データシートについては、サービスマニュアルに詳述しています

コントロールボックス

- キャビネット（筐体）：粉体塗装スチール
    - 標準コントロールボックス
- アルミ板金筐体（キャビネット内部）。これは OEM コントロールボックスの筐体でもあります。
    - 標準コントロールボックスと OEM コントローラ。
- 銅線、PCB、各種電子部品、各種電子部品、プラスチックコネクターおよびネジ、ナット、スペーサーなどの小型機械部品（スチール、真鍮、プラスチック）
- リチウム電池が PCB に取り付けられています。取り外し方法については、サービスマニュアルを参照してください。

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

20. 宣言書および証明書

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

20.1. 組み込み宣言書(原本)

Copyright © 2009-2026. Universal Robots A/S。All rights reserved.

UNIVERSAL ROBOTS

EU Declaration of Incorporation (DOI) *(in accordance with 2006/42/EC Annex II B)* *original: EN*

Manufacturer:	**Person in the Community Authorized to Compile the Technical File:**
Universal Robots A/S Energivej 51, DK-5260 Odense S DK	**David Brandt,** *Vice President and Chief Technology Officer, R&D* Universal Robots A/S, Energivej 25, DK-5260 Odense S Denmark

Description and Identification of the Partly-Completed Machine(s):

Product and Function:	**Industrial robot** *multi-purpose, multi-axis manipulator, standard control box (CB5 v5.X, X is 5 or higher), standard cables & with or without UR 3PE teach pendant.* Function is determined by the completed machine (robot application or robot cell with end-effector, intended use & application program).
Model: **Serial Number:**	**UR8Long, UR15, UR18, UR20, UR30 with a standard control box** *CB5 v5.X, X is 5 or higher)* **Starting 2024 6 8 00252 and higher for the UR20*** *year* / *series* — *Sequential numbering, restarting at 0 each year* ***6** =UR8Long, **7** = UR15, **5** = UR18, **8** = UR20, **9** = UR30* ***NOTE**: This DOI is NOT applicable when the OEM Controller is used. See controller markings.* *TÜV Rheinland certifications: **UR20**:11 Mar '24 (#00252). **UR30**: 14 Mar '24. **UR15**: May '25. **UR8Long** (#00019) & **UR18** (#00012): 31 Jul '25
Incorporation:	**Universal Robots' UR8Long, UR15, UR18, UR20 & UR30 with CB5 v5.X shall only be put into service upon being integrated into a final complete machine (robot application or robot cell), which conforms with the provisions of the Machinery Directive and other applicable Directives.**

It is declared that the above products fulfil, for what is supplied, the following directives as detailed below:
When this partly completed machine is integrated and becomes a complete machine, the integrator is responsible for the completed machine fulfilling all applicable Directives, applying the CE mark and providing the Declaration of Conformity (DOC).

I. Machinery Directive 2006/42/EC	**The following essential requirements have been fulfilled:** 1.1.2, 1.1.3, 1.1.5, 1.1.6, 1.2.1, 1.2.4.3, 1.2.5, 1.2.6, 1.3.1, 1.3.2, 1.3.4, 1.3.8.1, 1.3.9, 1.4.1 *with 3PE TP*, 1.5.1, 1.5.2, 1.5.4, 1.5.5, 1.5.6, 1.5.8, 1.5.10, 1.6.3, 1.7.1.1, 1.7.2, 1.7.4, 1.7.4.1, 1.7.4.2, 4.1.2.1, 4.1.2.3, 4.1.2.5 (sling), 4.1.3, 4.3.3, Annex VI. It is declared that the relevant technical documentation has been compiled in accordance with Part B of Annex VII of the Machinery Directive.
II. Low-voltage Directive 2014/35/EU	Reference the LVD and the harmonized standards used below.
III. EMC Directive 2014/30/EU	Reference the EMC Directive and the harmonized standards used below.

Reference to the harmonized standards used, as referred to in Article 7(2) of the MD & LV Directives and Article 6 of the EMC Directive:

(I) EN ISO 10218-1:2011 Ж	**(I)** EN ISO 13732-1:2008	**(I)** EN IEC 60947-5-8:2014 & 2021
(I) EN ISO 12100:2010	**(I)** EN ISO 13850:2015	**(III)** EN IEC 61000-3-2:2014 & 2019
(I) EN ISO 13849-1:2015 Ж *2023 edition has no relevant changes*	**(I, II)** EN IEC 60204-1:2018 *as applicable*	**(III)** EN 61000-3-3:2013
(I) EN ISO 13849-2:2012	**(I, II)** EN 60947-5-5:1997+A1:2005 +A11:2013+A2:2017	**(III)** EN 61000-6-2: 2012 & 2019
Ж *See TÜV Rheinland Certificates*		**(II)** EN 61140:2002/A1:2006 & 2016

Reference to other technical standards and technical specifications used:

(I) ISO 9409-1:2004	**(III)** EN 60068-2-27:2009	**(II)** EN 60664-1:2007
(I) ISO/TS 15066:2016 *as applicable*	**(III)** EN 60068-2-64:2008+A1:2019	**(III)** EN IEC 61000-6-4:2023
(III) EN 60068-2-1:2007	**(II)** EN IEC 60320-1:2021	**(II)** EN IEC 61784-3:2021 *[SIL2]*
(III) EN 60068-2-2:2007	**(II)** EN 60529:1991/AC:2016	**(III)** EN 61326-3-1:2017 *[Industrial locations SIL 2]*

The manufacturer, or his authorised representative, shall transmit relevant information about the partly completed machinery in response to a reasoned request by the national authorities.

Approval of full quality assurance system by the notified body Bureau Veritas: ISO 9001 certificate #DK019348, ISO 14001 certificate DK019349, and ISO 45001 certificate #DK019350.

Odense Denmark, 30 March 2026

Roberta Nelson Shea, *Global Technical Compliance Officer*

This DOI can change without notice. DOIs are in User Manuals. Most recent User Manuals & DOIs are available from the UR website.

Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S, Denmark
CVR-nr. 29 13 80 60
www.universal-robots.com

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

20.2. 宣言と証明書

元の取扱説明書の翻訳

(2006/42/EC 付録 II B:に準拠した) EU の組み込み宣言書(DOI)	
製造元	ユニバーサルロボット A/S Energivej 51, DK -5260オーデンセSデンマーク
技術ファイルを編纂する権限がある団体の人物	デビッド・ブラント 副社長兼最高技術責任者、R&D Universal Robots A/S, Energivej 51, DK-5260 Odense S
部分的に完成している機械の説明および識別:	
製品および機能:	産業用ロボット、多目的・多軸マニピュレーター、標準コントロールボックス(CB5 v5.X、Xは5以上)、標準ケーブル&、UR 3PE ティーチペンダント:有 / 無。機能は、完成した機械(ロボットアプリケーションまたはエンドエフェクター付きのロボットセル、意図された用途 &、アプリケーションプログラム)によって決定されます。(プログラム)。
モデル:	UR8Long、UR15、UR18、UR20、UR30(標準コントロールボックスCB5 v5.X搭載、Xは5以上)
注:	この DOI は、OEM Control Box が使用される場合は適用されません。コントロールボックスの表示を参照してください。
シリアル番号:	UR20については、2024 年6月8日 00:25:25以降のバージョンから* 年 シリーズ 6=URLong、7=UR15、5=UR1、8=UR20、9=UR30 *TÜV Rheinland の認証 & 表示:UR20: 2024 年 3 月 11 日(#00252)。UR30:2024 年 3 月 14 日。UR15:2025 年 5 月。UR8Long(#00019)および UR18(#00012):2025 年 7 月 31 日
組込:	Universal Robots UR8Long、UR15、UR18、UR20 および UR30 は、機械指令およびその他の適用指令の規定に適合する最終完成機械(ロボットアプリケーションまたはロボットセル)に組み込まれない限り、使用を開始してはなりません。
上記製品は、提供される範囲において、以下に詳述する指令を満たしていることを宣言します: この部分完成機械が統合され、完成機械となる場合、インテグレータは、完成機械がすべての適用可能な指令を満たすこと、CE マークを表示すること、および適合宣言書(DOC)を提供することについて責任を負います。	
I. 機械指令 2006/42/EC	**以下の必須要件を満たしています**: 1.1.2、1.1.3、1.1.5、1.1.6、1.2.1、1.2.4.3、1.2.5、1.2.6、1.3.1、1.3.2、1.3.4、1.3.8.1、1.3.9、1.4.1(3PE TP 付き)、1.5.1、1.5.2、1.5.4、1.5.5、1.5.6、1.5.8、1.5.10、1.6.3、1.7.1.1、1.7.2、1.7.4、1.7.4.1、1.7.4.2、4.1.2.1、4.1.2.3、4.1.2.5(スリング)、4.1.3、4.3.3、付録 VI。機械指令付属書 VII の第二編に従い準拠した関連技術文書であることが宣言されている。
II. 低電圧指令 2014/35/EU	以下に記載の LVD および使用されている整合規格を参照してください。
III. EMC 指令 2014/30/EU	以下に記載の EMC 指令および使用されている整合規格を参照してください。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

MD および LV 指令の第 7(2) 条とEMC 指令の第 6 条で言及されている使用されている整合規格に関する参照 :		
(I) EN ISO 10218-1:2011* (I) EN ISO 12100:2010 (I) EN ISO 13849-1:2015* 2023 年版に関連する変更はありません (I) EN ISO 13849-2:2012 *TÜV Rheinland の証明書を参照してください	(I) EN ISO 13732-1:2008 (I) EN ISO 13850:2015 (I) EN IEC 60204-1:2018(該当する場合) (I, II) EN 60947-5 5:1997 + A1:2005 + A11:2013 + A2:2017	(I) EN IEC 60947-5-8:2014 & 2021 (III) EN IEC 61000-3-2:2014 & 2019 (III) EN 61000-3-3:2013 (III) EN 61000-6-2: 2012 & 2019 (II) EN 61140:2002/A1:2006 & 2016
使用されているその他の技術的標準および技術的仕様に関する参照 :		
(I) ISO 9409-1:2004 (I) ISO/TS 15066:2016(該当する場合) (III) EN 60068-2-1:2007 (III) EN 60068-2-2:2007	(III) EN 60068-2-27:2009 (III) EN 60068-2-64:2008+A1:2019 (II) EN IEC 60320-1:2021 (II) EN 60529:1991/AC:2016	(II) EN 60664-1:2007 (III) EN IEC 61000-6-4:2023 (II) EN IEC 61784-3:2021 [SIL2] (III) EN 61326-3-1:2017 [産業用環境 SIL 2]
製造者又はその認定代理人は、国家当局から理由を付した要請があった場合、部分完成機械に関する関連情報を提出しなければならない。		
認証機関 Bureau Veritas による完全な品質保証システムの承認 : ISO 9001 証明書 #DK019348、ISO 14001 証明書 DK019349、および ISO 45001 証明書 #DK019350。		

20.3. 認証 : UR8 Long

説明 第三者認証は任意です。しかし、ロボットインテグレーターに最高のサービスを提供するため、Universal Robots では以下の認可試験機関でロボットの認証を行っています。
すべての証明書のコピーは、「証明書」の章で確認できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

証明書

EN ISO 10218-1 EN ISO 13849-1 TÜVRheinland CERTIFIED www.tuv.com ID 0007000000	TÜV Rheinland	TÜV Rheinland による EN ISO 10218 -1 および EN ISO 13849-1 の証明書。TÜV Rheinland は、ビジネスと生活のほぼすべての分野で安全性と品質を保証するマークです。150 年前に設立された同社は、世界有数のテストサービスプロバイダーの 1 つです。
C US	TÜV Rheinland	cTUVus マークは、製品が US およびカナダの安全規格に適合していることを示し、US およびカナダの電気安全規格への適合性を証明します。
25	中国 RoHS指令	Universal Robots の製品は、電子情報製品による汚染を制御するための中国 RoHS 要件に適合しています。 製品宣言表が提供されています。
KCs	KCs	Universal Robots の製品は評価され、KOSHA 安全規格に適合しています。
KC	KC	Universal Robots の製品は、韓国の EMC 要件への適合性について評価されています。
DELTA	Delta	Universal Robots の製品は DELTA により性能試験が実施されています。

購入元第三者認証

	環境	弊社サプライヤーから提供されているように、Universal Robots e-Series ロボット出荷パレットは、木製パッケージ素材製造に関する ISMPM-15 デンマーク要件に準拠し、本スキームに準拠していることを示すマークが付いています。

メーカー検査証明書

	Universal Robots へ	Universal Robots e-Series ロボットは、継続的な内部試験およびラインエンド試験手順を実施しています。 URでは検査行程において、連続的な審査および改善を行っています。

EU 指令による宣言

EU 指令は欧州を対象としていますが、欧州以外でも EU 指令による宣言を受け入れている国があります。欧州指令は、公式ホームページ (http://eur-lex.europa.eu) で確認できます。
Universal Robots のロボットは機械指令で規定されている部分的に完成している機械であるため、CE マークは付いていません。
機械指令による組み込みの宣言 (DOI) は、「宣言と証明書」の章で確認できます。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

20.4. 証明書：UR8 Long

TÜV Rheinland



Page 1

Certificate

Certificate no. T 72503111 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number: 31875333 027
Client Reference: Roberta Nelson Shea
Certification acc. to: EN ISO 10218-1:2011
EN ISO 13849-1:2015

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR3, UR5, UR10, UR15, UR20, UR30, UR3e, UR5e, UR7e, UR10e, UR12e, UR16e, UR8 Long, UR18

Technical Data:
Rated Voltage: AC 100-200V, 50/60Hz or AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: 15A or 8A
Protection Class: I
Special Remarks: The robot is only a component in a final robot application, collaborative or non-collaborative. The final application/installation must comply with EN ISO 10218-2. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR Teach Pendant. Includes optional IMMI accessory. The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:
1- Emergency Stop; 2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit; 4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit; 6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit; 8- Momentum Limit
9- Power Limit; 10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit; 12- System Emergency Stop Output
13- Robot Moving Digital Output;
14- Robot Not Stopping Digital Output
15- Reduced Mode Digital Output;
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions.

Remarks: Replaces Certificate T72501672.

Appendix: 1, 1-68

® TÜV, TÜEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

TÜV Rheinland North America UL1740

Page 1

Certificate

Certificate no. CU 72503109 0001

License Holder:
Universal Robots A/S
Energivej 51
5260 Odense S
Denmark

Manufacturing Plant:
See additional page(s) for the listing of 3 factories

Report Number:	US25JQ7X 002	**Client Reference:**	Roberta Nelson Shea
Certification acc. to:	UL 1740:2018 R8.23 CAN/CSA-Z434-14 + GI1 (R2019)		

Product Information

Certified Product: Industrial Robot

Model Designation: UR15, UR20, UR30, UR8 Long, UR18

Technical Data:

Rated Voltage: a) AC 100-200V, 50/60Hz;
b) AC 200-240V, 50/60Hz
Rated Current: a) 15A; b) 8A
Protection Class: I

Special Remarks: The following safety functions have been evaluated and determined to meet PLd Cat. 3 per EN ISO 13849-1:2015:
1- Emergency Stop
2- Safeguard Stop
3- Joint Position Limit
4- Joint Speed Limit
5- Pose Limit
6- Cartesian Speed Limit
7- Force Limit
8- Momentum Limit
9- Power Limit
10- Stopping Time Limit
11- Stopping Distance Limit
12 -System Emergency Stop Output
13 -Robot Moving Digital Output
14 -Robot Not Stopping Digital Output
15 -Reduced Mode Digital Output
16- Not Reduced Mode Digital Output
17- 3 Position Enabling Device INPUT
Refer to product manual for additional information.
Must be installed and programmed in accordance with the manufacturer's instructions. Certificate is only valid within used in conjunction with the UR Control Box, with or without a UR TeachPendant.

Remarks: Replaces Certificate CU72501652.

Appendix: 1, 1-59

® TÜV, TUEV and TUV are registered trademarks. Utilisation and application requires prior approval.

TUV Rheinland of North America, Inc.
400 Beaver Brook Rd, Boxborough, MA 01719
Tel +1 (978) 266 9500, Fax +1 (978) 266-9992

www.tuv.com

TÜVRheinland®

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

KC 登録

DD46-0D44-7AC2-2826

방송통신기자재등의 적합등록증

Registration of Broadcasting and Communication Equipments

상호 또는 성명 Trade Name or Registrant	Universal Robots A/S
기자재명칭(제품명칭) Equipment Name	Industrial Robot
기기부호/추가 기기부호 Equipment code /Additional Equipment code	IND
기본모델명 Basic Model Number	UR8 Long
파생모델명 Series Model Number	
등록번호 Registration No.	R-R-URK-UR8L
제조자/제조국가 Manufacturer/Country of Origin	Universal Robots A/S/덴마크
등록연월일 Date of Registration	2025-10-15
기타 Others	

위 기자재는「전파법」제58조의2 제3항에 따라 등록되었음을 증명합니다.

It is verified that foregoing equipment has been registered under the Clause 3, Article 58-2 of Radio Waves Act.

2025년(Year) 10월(Month) 15일(Day)

국립전파연구원장 국립전파연구원장인

Director General of National Radio Research Agency

※ 적합등록 방송통신기자재는 반드시 **"적합성평가표시"** 를 부착하여 유통하여야 합니다.
위반시 과태료 처분 및 등록이 취소될 수 있습니다.

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

KC 安全性

자율안전확인 신고증명서

신청인	사업장명	Universal Robots A/S	사업장관리번호	2016E110079
	사업자등록번호	016E110079	대표자 성명	Jean-Pierre Hathout
	소재지	Energivej51, 5260 Odense SDenmark		
자율안전인증대상 기계 · 기구명		산업용로봇		
형식(규격)		UR8 Long	용량(등급)	6 axis
자율안전확인번호		25-AB2EQ-02416		
제조자		Universal Robots A/S		
소재지		Energivej51, 5260 Odense SDenmark		

「산업안전보건법」 제89조제1항 및 같은 법 시행규칙 제120조제3항에 따라 자율안전확인 신고증명서를 발급합니다.

2025년 11월 25일

한국산업안전보건공단 이사장

COPY
Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

21. 安全機能表

説明

各安全機能のPFH値が1.8E-07未満であるUniversal Robotsの安全機能および安全I/OはPLdカテゴリ3(ISO 13849-1)です。
PFH値が更新され、サプライチェーンの回復力のための設計の柔軟性が向上しました。
安全I/Oの場合、外部デバイスまたは機器を含む結果として得られる安全機能は、アーキテクチャ全体と、URロボット安全機能PFHを含むすべてのPFH値の合計によって決定されます。
いずれかの安全機能の限界を超えた場合、または安全機能もしくは制御システムの安全関連部分で故障が検出された場合、URが定義する安全状態は、駆動力を遮断した停止(停止カテゴリー1、またはカテゴリ0[4][電源の即時遮断])です。

SF1[1、2、3、4] 非常停止(ISO 13850)	結果	許容差	作用
ペンダントで緊急停止PB[1]または外部緊急停止(緊急停止安全入力を使用している場合)を押すと、カテゴリー1停止[4]が作動し、ロボットの作動装置やツールI/Oから電源が遮断されます。コントローラI/Oが「Low」になります。すべてのジョイントを停止するように命令[1]し、すべてのジョイントが監視された停止状態になると、電源が遮断されます。 「停止時間と停止距離の安全機能」を参照してください[5]。 **緊急目的にのみ使用してください。手動操作が必要なため、予防には使用できません。**	停止カテゴリー1(IEC 60204-1)	N/A	ロボット、ロボットのツールI/O、およびコントローラーI/O
SF2[3, 5] セーフガード停止(ISO 10218-1* に準拠する保護停止)	**結果**	**許容差**	**作用**
この安全機能は、安全入力を使用する外部の保護デバイスによって開始され、カテゴリー2停止[4]が作動します。その目的は、ロボット、機器、製品を保護することではなく、人を怪我から保護することです。ツールI/Oは、予防停止には影響されません。イネーブルデバイスが接続されている場合は、予防停止を自動モードでのみ動作するように設定できます。「停止時間と停止距離の安全機能[5]」をご覧ください。 *2006年以前は「安全停止」または「予防停止」と呼ばれていました	停止カテゴリー2(IEC 60204-1) SS2停止(IEC 61800-5-2に記載されている通り)	N/A	ロボット
予防停止リセット	**結果**	**許容差**	**作用**
予防リセットが設定されていて、外部リセット接続がLowからHighに遷移すると、予防停止がリセットされます。SF2のリセットを開始するための安全入力。	SF2へのリセット入力	N/A	ロボット

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF3 ジョイント位置 リミット (ソフトウェア ベースの軸 リミット)	結果	許容差	作用
許容ジョイント位置に対する上限および下限を設定します。限界を超えないため、停止時間と停止距離は制限とはみなされません。各ジョイントにはそれぞれの限界を設定できます。*ジョイントが動けるジョイント角度を直接制限します。これは、ISO 10218-1:2011、5.12.3 に準拠した、安全適合のソフト軸制限および空間制限です。*	**動作が限界設定を超えないようにします。** 運動が限界を超えないように速度を減少できます。限界を超えないようにロボット停止が作動します。	5°	ジョイント (各)
SF4 関節 速度 制限	**結果**	**許容差**	**作用**
ジョイント速度に対する上限を設定します。各ジョイントにはそれぞれの制限を設定できます。この安全機能は、接触時のエネルギー (クランプまたは瞬間的) 伝達に最も影響を与えます。*ジョイントが動ける速度を直接制限します。これは、特異点に関連するリスクなど、高速なジョイントの動きを制限するために使用されます。*	**動作が限界設定を超えないようにします。** 運動が限界を超えないように速度を減少できます。限界を超えないようにロボット停止が作動します。	1.15°/s	ジョイント (各)
ジョイントトルク限界	**結果**	**許容差**	**作用**
内部ジョイントのトルク限界 (各ジョイント) を超えると、カテゴリー0[4]停止が発生します。この安全機能は、ユーザーはアクセスできません。工場出荷時の設定です。ユーザー設定がないため、ここには表示されません。	N/A	N/A	N/A
SF5 さまざまな名称で呼ばれています: ポーズ制限、ツール制限、向き制限、安全平面、安全境界	**結果**	**許容差**	**作用**
TCP **ポーズ** (位置と方向) を監視し、安全平面または TCP ポーズ限界を超えないようにします。複数のポーズ限界を設定できます (ツールフランジ、エルボー、および半径を持つ最大 2 つの設定可能なツールオフセットポイント)。ツールフランジまたは TCP のフィーチャ Z 方向からの偏差によって向きが制限されます。 *2つの部分から構成されます: (1) は、可能な TCP 位置を制限するための安全平面です。(2) は TCP の姿勢制限で、許容される方向と許容差として入力されます。この安全機能は、安全平面による TCP およびリストの包含 / 除外ゾーンを提供します。*	**動作が限界設定を超えないようにします。** SF5、SF6、SF7、またはSF8に設定された制限値を超えないように速度またはトルクを減少できます。	3° 40 mm	TCP、ツールフランジ、エルボー

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF6 速度 制限、TCP 、エルボー	結果	許容差	作用
TCP とエル**ボーの**速度を監視して、速度限界を超えないようにします。TCP とエルボーの間にある各セクションは、その両端より速くは移動できないため、アーム全体を監視するのと同等です。	限界を超えないようにロボット停止が作動します。**動作が限界設定を超えないようにします。**	50 mm/s	TCP
SF7 **フォース限界 (TCP)**	**結果**	**許容差**	**作用**
フォース限界とは、ロボットが TCP(ツールセンターポイント) および**エルボー**で加える力のことです。安全機能は、TCP とエルボーの両方においてのフォース限界を超えないように各ジョイントで許可されているトルクを常に計算します。ジョイントは、許容トルク範囲内に留まるようにトルク出力を制御します。つまり、TCP またはエルボのフォースが定義されたフォース限界内に留まるのです。 フォース限界 SF によって停止が開始されると、ロボットは停止します。UR 標準コントローラは、フォース限界を超える前の位置に「後退」する動作を引き起こします。この「後退」は、標準コントローラによって行われるため、安全機能の一部ではありません。 安全コントローラには、ロボット停止が開始される前に許可される固定時間 (応答時間の一部) があります。	限界を超えないようにロボット停止が作動します。**動作が限界設定を超えないようにします。**	25 N	TCP
SF8 **運動量 制限**	**結果**	**許容差**	**作用**
運動量限界は、瞬間的な衝撃を予防するのに非常に便利です。*運動量限界は、ロボット全体に影響します。*	限界を超えないようにロボット停止が作動します。*動作が限界設定を超えないようにします。*	3 kg m/s	ロボット

Copyright © 2009-2026、Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF9 出力 制限	結果	許容差	作用
この機能は、ロボットが実行する機械的作業(ジョイントトルクの合計に角度ジョイント速度を掛けたもの)を監視します。これは、ロボットアームへの電流とロボットの速度にも影響します。この安全機能 は、電流/トルクを動的に制限しますが、速度は維持します。	電流 /トルクの動的制限	10 W	ロボット
SF10 URロボット 停止 出力	**結果**	**許容差**	**作用**
ロボット停止出力が設定されていて、ロボット停止が発生すると、デュアル出力はLowになります。ロボット停止が開始されていない場合、デュアル出力はHighになります。パルスは使用されませんが許容されます。統合 された安全機能については、脚注 6を参照してください。これらの デュアル出力は、入力が非常停止入力として設定 されている設定可能な安全入力に接続 されている外部緊急停止の状態を変更します。停止出力の検証は外部 機器で行われます。 **通知** この停止出力は、回復不能な停止を防ぐために、IMMI(射出成形機インターフェース)には接続されていません。	設定 可能な出力が設定されている場合 、停止 イベントでデュアル出力が Low になります 。	N/A	ロジックおよび/または機器への外部 接続
SF11 安全 機能 (デジタル出力付き)	**結果**	**許容差**	**作用**
ロボットが移動している(運動中)とき、デュアルデジタル出力は常にLowとなります。移動していないとき、出力はHighとなります。機能安全は、URロボットの内部を対象としています。統合された安全機能については、脚注 6 を参照してください。	動作 中はデュアル出力が Low になり、動きがない 場合は High になります。	N/A	ロジックおよび/または機器への外部 接続
SF12 「停止しない」デジタル出力付き安全 機能	**結果**	**許容差**	**作用**
ロボットが停止中(停止処理中または静止状態)の場合、デュアルデジタル出力はHighになります。出力がLowの場合、ロボットは停止しようとしていなくて、静止状態ではありません。統合された安全機能については、脚注 6 を参照してください。	ロボットが停止処理中または静止状態のいずれかである場合、デュアル出力は High になります。	N/A	ロジックおよび/または機器への外部 接続

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF13 デジタル出力を備えた「低活性」安全機能	結果	許容差	作用
安全機能の減少設定がアクティブ(または開始)になっている場合、デュアルデジタル出力はLowになります。機能安全は、URロボットの内部を対象としています。統合された安全機能については、脚注 [6] を参照してください。	デュアル出力はLowになります。	N/A	ロジックおよび/または機器への外部接続
SF14 「低減 非アクティブ」デジタル出力付き安全機能	**結果**	**許容差**	**作用**
ロボットの安全機能の減少設定がアクティブでない(または開始されていない)場合、デジタル出力はLowになります。 機能安全適合は、URロボットの内部を対象としています。 統合された安全機能については、以下の脚注 [6] を参照してください	減少設定がアクティブでない場合、デュアル出力はLowになります。	N/A	ロジックおよび/または機器への外部接続
「減少 アクティブ」入力 SF パラメーター設定 の変更	**結果**	**許容差**	**作用**
「減少」はモードではありません。これは、以下によって開始される設定の変更です。 • 内部では安全平面/境界によって(平面から2 cmの時点で開始し、平面から2 cm以内で減少設定が達成されます)、または • 外部入力を使用して外部から行います。トリガー入力から500 ms以内に減少設定になります。 外部接続が低い場合は、縮小モードが開始されます。 「Reduced Active」を選択すると、すべての縮小されたリミットが有効になります。 「減少」は安全機能ではありません。「減少」は、安全機能のパラメーター化のための手段です。 「減少」は、ジョイント位置、ジョイント速度、TCPポーズ、TCP速度、TCPフォース、運動量、電力、停止時間、および停止距離といった安全機能の設定に影響を与える状態変化です。 ロボットアプリケーションのすべてのパラメーター設定を確認し、検証してください。	N/A	N/A	ロボット

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF15 停止時間 時間制限	結果	許容差	作用
停止時間限界を超えないように、状況をリアルタイムで監視します。停止時間限界を超えないようにロボットの速度が制限されます。[7]	**実際の停止が限界の設定を超えないようにします。** 限界を超えないように速度を減少させるか、またはロボットを停止させます。	50 ms	ロボット
SF16 停止距離の制限	**結果**	**許容差**	**作用**
停止距離の限界を超えないように状況をリアルタイムで監視します。停止距離の限界を超えないようにロボットの速度が制限されます。[7]	**実際の停止が限界の設定を超えないようにします。** 限界を超えないように速度を減少させるか、またはロボットを停止させます。	40 mm	ロボット
SF17 安全ホーム位置「監視位置」	**結果**	**許容差**	**作用**
安全適合出力を監視する安全機能により、ロボットが構成および監視された「安全ホームポジション」にあるときにのみ出力を有効化できるようなります。ロボットが設定された位置にないときに出力が有効になると、カテゴリー0停止が開始されます。	「安全ホーム出力」は、ロボットが設定された「安全ホームポジション」にある場合にのみ有効になります。	1.7°	ロジックおよび/または機器への外部接続
モード切り替えの入力	**結果**	**許容差**	**作用**
外部接続がLowの場合、自動モード(実行中)がアクティブになります。High場合は、モードはプログラミング/教示となります。 **推奨事項**: イネーブルデバイス、すなわち、3ポジションイネーブルデバイスを内蔵したURティーチペンダントと併用してください。 ティーチ/プログラムの場合、初期状態ではTCP速度は250 mm/sに制限されています。ティーチペンダントの「スピードスライダ」を使用して手動で速度を上げることはできますが、イネーブルデバイスを有効にすると、速度制限は250 mm/sにリセットされます。	SF2への入力	N/A	ロボット

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF18 (3ポジション有効化)安全機能 [8] 入力	結果	許容差	作用
3 ポジションイネーブルデバイス [9] には 3 つのスイッチポジションがあります: オフ、オン、オフ(握ったときの作動順) 。 完全に離すと、デバイスはオフになります。中央の位置まで押すか握ると、オンになります。完全に押す/握ると、オフの状態になります。 3P イネーブルデバイスが「オン」のとき、動作が有効になります。 **手動モード時**に外部イネーブルデバイス接続がオフの場合、安全システムは内部で SF2 (停止カテゴリー 2) を開始します。 **推奨事項:** 安全入力としてモードスイッチで使用してください。[10]	**手動モードで SF18 入力が Low の場合、SF2 が内部でトリガーされます。** 停止カテゴリー 2 (IEC 60204-1) SS2 (IEC 61800-5-2)	N/A	ロボットと SF19 および SF20 への外部接続
SF19 **3PE(3ポジション・イネーブリング) 安全機能 [8] デジタル出力付き**	**結果**	**許容差**	**作用**

自動モード(「実行中」) では、SF19 の出力は High になります。
手動モード で、いずれかのイネーブルデバイス[11] がオフ状態 (中央のオン位置になく、イネーブルデバイスが離されているか完全に押されている) の場合、SF2 がトリガーされて停止カテゴリー 2 (SS2) が発生し、SF19 の出力は Low になります。[8]
手動モードで、フリードライブと 3PE が使用されている場合:
• **フリードライブが**有効で、
  • すべての 3PE がオフ状態の場合、SF19 の出力は High になります。
  • いずれかの 3PE がオン状態の場合、SF19 の出力は Low になります。
• **フリードライブが**有効でなく、
  • すべての 3PE がオン状態の場合、SF19 の出力は High になります。
  • いずれかの 3PE がオフ状態の場合、SF19 の出力は Low になります。
	手動モードにおいて、3PEがオフ状態の場合、出力は LOWとなり、SF2が内部でトリガーされます。
	停止カテゴリー 2 (IEC 60204-1)
	SS2 (IEC 61800-5-2)
		N/A	ロジックおよび/または機器への外部接続

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF20 3PE(3ポジション・イネーブリング)「NOT状態」安全機能[8] デジタル出力付き	結果	許容差	作用

自動モード(「実行中」)では、SF20の出力はLowになります。
手動モードにおいて、いずれかの有効化デバイス[11]がOFF状態(中央のON位置にない状態、つまり有効化デバイスが離されているか、または完全に押し込まれている状態)の場合、SF20の出力はHighとなる。[7]
手動モードで、フリードライブと3PEが使用されている場合:
• **フリードライブが**有効で、
  • すべての3PEがオフ状態の場合、SF20の出力はLowになります。
  • いずれかの3PEがオン状態の場合、SF20の出力はHighになります。
• **フリードライブが**有効でなく、
  • すべての3PEがオン状態の場合、SF20の出力はLowになります。
  • いずれかの3PEがオフ状態の場合、SF20の出力はHighになります。
注: SF20はSF19の反転バージョンであり、出力状態はSF19と比較して論理的に逆になります。
	手動モードで3PEがオフ状態の場合、出力はHighになります。	N/A	ロジックおよび/または機器への外部接続

SF21 **リストの挟み込みトルク限界**	**結果**	**許容差**	**作用**
高い挟み込みトルクを回避するために、リストジョイントのトルクを監視します。リストのクランプトルクが制限値を超えないようにします。 **通知** この安全機能は無効に設定することができます。	制限値を超えないように、ロボットを停止させます。	N/A	ロボット
SF22 **出力安全平面(SF5)によって作動**	**結果**	**許容差**	**作用**
監視対象のTCPポーズが安全平面を越えた場合、デュアル出力はLOWになります。複数のポーズによって、デュアル出力(ツールフランジ、エルボー、および半径を設定可能な最大2箇所のツールオフセットポイント)が作動します。 詳細については、「ツールの位置制限」を参照してください。	監視対象のTCPポーズが安全平面を横切ると、出力はLOWになります。	40 mm SF5と同じ	ロジックおよび/または機器への外部接続

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

SF23 安全 平面 (SF5) 入力により作動	結果	許容差	作用

両方のINPUTが以下の場合：
• HIGH.
  • 監視対象のTCPポーズは自由に移動できます。
• 真
  • この安全機能の目的は、監視対象のTCP のポーズが安全平面を越えることを防止することです。ただし、停止するための時間や距離が不足している場合は、これは不可能です。
  • 監視対象のTCPポーズがすでに安全平面を越えている場合、または安全平面を越えようとしている場合、ロボットは停止時間および停止距離の制限設定に従って停止します。
詳細については、「ツールの位置制限」を参照してください。
	次の場合：
	• 両方の入力がLOWであり、
	• 監視対象のTCPポーズが安全平面に向かって移動しており、
	• 安全平面に到達する前に停止するのに十分な時間または距離がある場合、安全平面を越えるのを防ぐためにロボットの停止が開始されます。
	安全平面に到達する前に停止するための時間または距離が不足している場合、設定された停止時間および停止距離の制限設定に従って、ロボットの停止が開始されます。ただし、監視対象のTCPポーズは安全平面を通過することになります。
		40 mm
		SF5と同じ
			TCP、ツールフランジ、エルボー

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

表 1の脚注

[1]**ティーチペンダント**、コントローラー、およびロボット内の通信は、安全データに関してSIL 2です(IEC 61784-3に準拠)。
[2]**緊急停止の検証**:ティーチペンダントの緊急停止押ボタンはティーチペンダント内で評価され、SIL2通信によって安全コントローラーに伝達[1]されます。ペンダントの緊急停止機能を検証するには、ティーチペンダントの緊急停止の押しボタンを押して緊急停止が発生することを確認します。これにより緊急停止ボタンがティーチペンダントに接続されていること、緊急停止が正常に機能していること、およびティーチペンダントがコントローラーに接続されていることが検証できます。
[3]**ロボットの安全機能**が外部の機器、デバイス、またはロジックと「統合」または「接続」されている場合、結果として得られる統合された安全機能のPFHは、ロボットの安全機能のPFH値を含む、すべてのPFH値の合計になります。
[4] IEC 60204-1(NFPA79)に準拠する**停止カテゴリー**。緊急停止では、停止カテゴリー0および1のみが許可されます。

- **停止カテゴリー0と1**では、駆動力が遮断されます。停止カテゴリー0は即時であり、停止カテゴリー1は制御された停止(例:停止するまで減速してから駆動力を遮断)です。
- **停止カテゴリー2**は、駆動力が遮断されない停止です。停止カテゴリー2は、IEC 60204-1で定義されています。STO、SS1、およびSS2の記述はIEC 61800-5-2にあります。URの場合、停止カテゴリー2は軌道を維持し、停止後もドライブへの電力を保持します。

[5]**停止時間および停止距離**の安全機能を使用する必要があります。これらを使用する場合、停止性能を定期的に検証する必要はありません。
[6] **ロボットの安全機能**が外部の機器、デバイス、またはロジックと「統合」または「接続」されている場合、結果として得られる統合された安全機能のPFHは、ロボットの安全機能のPFH値を含む、すべてのPFH値の合計になります。
[7] 特定の動作におけるロボットの停止能力は、停止限界を超える動作を防ぐために継続的に監視されます。ロボットを停止するのに必要な時間が時間限界を超える可能性がある場合は、限界を超えないように運動速度が低下します。制限を超えないように、停止が開始されます。
[8] 外部の安全関連制御システムとの統合機能機能安全適合では、この安全関連出力のPFHを外部安全関連制御システムのPFHに加算します。安全機能とそれがトリガーする停止は、このSFのPFH値に含まれています。
[9] イネーブルデバイスは、ティーチペンダントに搭載、またはイネーブル機能入力(SF18)に外部接続することができます。
[10] 3ポジションイネーブルデバイスを使用する場合は、外部モードスイッチを併用することを推奨します。外部モードスイッチが使用されず、安全入力に接続されていない場合、ロボットモードはユーザーインターフェースによって決定されます。ユーザーインターフェースが

- 「自動モード」の場合、イネーブル昨日は無効になります。
- 「手動モード」では、イネーブル機能は有効になります。モード変更にパスワード保護を設定できます。

[11] いずれかの3PEイネーブルデバイスが離されているか、完全に押されている場合、3ポジションイネーブル安全機能はオフ(中央のオン位置にない)です。

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

Copyright © 2009-2026, Universal Robots A/S。All rights reserved.

ソフトウェア名：PolyScope X
ソフトウェアバージョン：10.14
文書バージョン：20.18.120

762-452-00


762-452-00