〒171-0032 東京都豊島区雑司が谷2-5-17-1階 TEL: 03-6907-3699 Email: info-japan@aubo-robotics.com HP:https://www.aubo-cobot.com



# COLLABORATIVE ROBOT

協働ロボットソリューションプロバイダ

知能で世界を変え、協働で未来を切り拓く



www.aubo-cobot.com

# 知能で世界を変え 協働で未来を切り拓く



# TABLE OF **CONTENTS**

# 目次

# AUBOブランド

P01 会社概要 開発の歴史 P03

P05

P24

研究開発と革新 P06 生産能力 P07

P08

製品保証

# 製品とソリューション

製品の特長 P09 iシリーズ P11 iSシリーズ P13 Cシリーズ P15 Sシリーズ P17 Hainaシリーズ P19 パレタイジングパッケージ P21 適応業界 P23

事例

グローバルサービスサポート P25

AUBO



# **COMPANY PROFILE**

# 会社概要

# 協働ロボットソリューションプロバイダ

AUBO(Beijing) Robotics Technology Co., Ltd (. 以下「AUBO」) は2015年に設立された、 ロボットの研究開発、生産、販売に特化する中国ハイテク企業です。

世界をリードする協働ロボットプロバイダとして、完全な知的財産権を持つ製品を開発し、 多くの重要部品の自社製造化を実現しました。

iシリーズをはじめ、iSシリーズ、Sシリーズの協働ロボット、AGVとの複合ロボット、パレタイジ ングパッケージ製品などを展開し、ロボットの可搬範囲は3kgから35kgに及びます。多様な可 搬重量とアーム長により、多くのアプリケーションシーンに対応し、ユーザーに製品選定の幅 広い選択肢と精密なコスト管理を提供し、協働ロボットの導入メリットを最大化しています。

AUBO製品はEN ISO 13849-1:2015 (PL=d、CAT 3)、EU CE、北米NRTL、韓国KCs、中国CR、 SEMIS 2、クリーンレベルクラス5などの認証を取得し、安全安定、簡易なプログラミングなど の特徴により、情報通信、自動車、家電、厨房衛生器具、医療健康、科学研究教育、飲食、小 売、日用品、物流などの業界分野に広く応用されています。

AUBOは協働ロボットの中国国家標準設定者として、国家級重要プロジェクト4件を先導し、 国家標準3件を制定、中国機械工業連合会の科学技術進歩一等賞を受賞しています。さらに、 工業情報化省と中国工業経済連合会から「製造業単項冠チャンピオン模範企業(協働口 ボット)」と国家級専門技術企業の称号を授与いたしました。

中国協働ロボットのリーディングカンパニーとして、AUBOは国際市場にも進出しています。近 年、AUBOは海外プロジェクトで豊富な経験を積み、専門かつ効率的なチームを育成、重要市 場に現地拠点を設置。この日本でも関東の拠点を中心に、販売と技術的サポート・サービス のネットワークを構築し多くのお客様に提供しております。



(協働ロボット)



と推進者



重要部品の国産化









AUBO

# **DEVELOPMENT HISTORY**

# 開発の歴史

2012 研究開発 センターを設立

研究開発 センターを設立 2014

チーム 初期構築

チーム 初期構築

2016

生産工場の操業開始

江蘇省常州生産工場が操業 を始める

"中国国家ハイテク企業"認証

AUBO i5協働ロボットの量産

2018

PL=d、CAT 3セキュリティ 認証を取得

EN ISO 13849-1:2015 (PL=d、CAT 3) セキュリ ティ認証を取得

"国家ハイエンド設備製造 業標準化単位"を取得

2020

AUBO Cシリーズ世界発売

国内初の協働ロボット生産を発表 協働ロボットのインテリジェントフレキシ ブル生産ライン

初の理学療法マッサージロボットを発表

AUBO Cシリーズ協働ロボット世界発売

2022

AUBOモバイル協働ロボット、 i20協働ロボットを世界発売

「人民健康システム工学ロボット実験室」 を設立

2010

研究開発を開始

AUBO協働ロボッ ト研究開発を開

2013

第1世代AUBO 協働ロボットが

第1世代AUBO協 働ロボットが誕生 2015

会社が正式に設立

AUBO(Beijing)Robotics Technology Co.,LtDが設立 6000万エンジェル投資を獲得

米国、ドイツ子会社、深圳、上 海事務所を設立

AUBO i5協働ロボット世界発

2017

倪光南院士がAUBO の首席科学者に就任

中国工程研究院倪光南院士が AUBOのオファーに応じて首席 科学者に就任

6000万Aラウンド融資を獲得

AUBO新製品i3、i7、i10協働

ロボットを世界発売

製品はEU、CE、北米NRTL、韓国 KCs、中国CR認証を取得

2019

国家重点研究開発計画を担当

「国家標準委員会協働ロボット ワーキンググループ」を設立し 2つの「スマートロボット」の国家重 点研究開発計画を担当する

i16協働ロボットの世界発売

2021

販売台数が10,000を突破

上海、深圳子会社を設立

累計販売台数が10,000台を突破

製品はSEMI S2クリーンレベルクラス5認証を取得 世界初の協働ロボットをテーマにした国際ジャーナル Cobotがラインアップ

"専門性が高く新しい"「小巨人」企業に入選

2023

ARCS AUBOロボット操作システム登場

AUBOのiSシリーズ、新Cシリーズの協働 ロボットを発表

新操作システム「ARCS」登場

AUBOのSシリーズは全世界で一挙に4 つの賞を受賞













# 知的財産権 (2024年01月現在)

213

授権特許

48

発明特許

145

実用新案特許

57

ソフトウェア著作権

20

外観特許

# **OUALIFICATION HONOR**

# 資質と受賞歴

AUBOは協働ロボット分野の先駆者として、この分野の市場開拓に注力し、開発力に磨きをかけ、、科学 研究成果を普及・応用し、多くの栄誉を獲得しました

- ・ 製造業単項冠模範企業(協働ロボット)
- 中国国家ハイテク企業・「小巨人」企業に選出
- 国内年間ベストセールス(2017/2018/2019/2020/2021/2022年)\*
- IEEE世界で最もポテンシャルのある協働ロボット企業
- 中国機械工業科学技術進歩一等賞
- 国家ハイエンド設備製造業標準化試験単位
- 協働ロボット国家標準(GB/T 36008-2018)起草単位
- 全国自動化標準委員会協働ロボットワーキンググループ秘書処単位
- ロボットモジュール化国際標準ISO-TC 299/WG 10専門家グループメンバー



# **R&D AND INNOVATION**

# 研究開発と革新

革新的な技術力は企業競争力の核心であり、AUBOは優秀な革新技術チームによって、一貫した自主制御可能な研究開発の道を歩み続け、規範的 テムを構築しました。現在はチームの70%以上が高度技術者や管理者です。



倪光南 首席科学者

中国工程院院士



魏洪興 代表取締役

- 国際電機·電気技術者協会会員(IEEE)
- 米国コンピュータ学会 (ACM) 会員
- 全国ロボット・ロボット装備分科技術委 員会委員
- 国家ロボットモジュール化標準作業グル ープリーダー
- ・複数の国家863プロジェクトと自然基金 ロボット分野のプロジェクトを担当
- 中国省部級奨励5項、北京市科学技術新 星を獲得
- 論文100以上、書籍2冊、教科書2冊



韓永光 CEO

- 中国の優秀な民間企業家であり、様々 な業界のリーダー、革新者として数々 の受賞歴を持っています。
- ・20年以上にわたる企業管理の経験を 活かし、多くのベンチャー企業を成功に 導いてきました。
- また、協働ロボット分野でのイノベーシ ョンを推進し、業界全体の発展と市場 の拡大に貢献しています。

# 協働ロボット国家規格制定者

突出した研究開発技術の実力と顕著な業界地位を頼りに、ロボットの国家基準、業界基準21項目を基準として、その中で国家基 準3項目を先頭に制定した。科学技術部の国家重点研究開発計画プロジェクト6項目を担当し、その中で国家重点研究開発計画 プロジェクトをリードし、2項目を申告。

### リードして制定した国家標準

「人間機械協力に向けた産業用ロボット設計規範」GB/T 39402-2020 「産業用ロボットの汎用モジュールインタフェース」GB/T 38560-2020 「ロボット多次元力/モーメントセンサ検出規範」20203656-T-604

### リードして制定した国家重点研究開発計画プロジェクト名目

「協働ロボット一体化関節の研究開発及び集積検証」 「自動車の典型的な部品組立に向けた協働ロボットシステムの応用モデル」 リードして制定した国家基準が3項目

26項目の国家基準、業界基準制定を参加

リードした国家レベルプロジェクト4項、 省レベルプロジェクト 7項

7項目の中国科学技術部国家重点研究開発 計画プロジェクトを参加

# PRODUCTION CAPACITY

# 生産能力

AUBO生産工場は常州市武進区に位置し、敷地面積は12,000平方メートル、年間生産能力は10,000台に達する。垂直に一体化さ れた生産製造能力と完全な産業チェーンのセットシステムにより、AUBOは業界をリードする高品質な製品を時間通りに納品し、 お客様の要求を迅速に満たすことができます。

# 協働ロボット生産、プロセス、品質、サプライチェーン統合

27種類のテスト

三次元測定サポート 重要品目の全サイズ、全機能、全数量検査

354 試験基準

126 種類の試験設備と治具

# 機械全体の組立試験

163 検査項目

76 種類の検査設備と治具

58 項目のテスト

振動試験、高温劣化試験、Dynalog 振動 成果 成果 成果 の は 大学 による は ない は は ない は ない は ない は は ない は ない は は ない は ない



協働ロボットテストホール



国内初の協働ロボット生産協働ロボット知能フレキシブ ル生産ライン

# PRODUCT **GUARANTEE**

# 製品保証

AUBOは顧客に安全で信頼性の高い協働ロボット製品を提供することに注力しています。製品はEN ISO 13849-1:2015 (PL=d、 CAT 3)、EU CE、北米NRTL、韓国KCs、中国CR、SEMI S 2、クリーン度class 5級などの認証を取得し、製品の全ライフサイクルの安 全と信頼性を保証します。

# 中国初のPL=d、CAT 3セキュリティ認証を取得









ISO 13849-1:2015

ISO/TS 15066:2016

EU CE

北米NRTL









韓国KCs

中国CR

SEMIS2

クリーン度 class 5級















# COLLABORATIVE ROBOT **ADVANTAGES**

# AUBO協働ロボットの特長



# スマート設置

- 軽量でコンパクト、設置面積が小さい
- 数時間でアームの新設が可能



# フレキシブル生産

■ 運用シーンごとに迅速に切り替えられ、人間と機械の協働、2機の 協働、複数機の協働などを採用してフレキシブルな生産を実現で



# プログラミングが簡単

- ダイレクトティーチング、グラフィカルな操作性により、専門知識が無くても 操作可能
- 30分でプログラミング方法を学習でき、1時間で簡単なプログラミングが可



# 応用領域が広い

■ すでに情報通信、自動車、家電、厨房衛生器具、医療健康、 科学研究教育、飲食、小売、日用品、物流などの業界分野で 大量に応用されている



- 製品はEN ISO 13849-1:2015(PL=d、CAT 3)、EU CE、北米 NRTL、韓国KCs、中国CR、SEMI S 2、クリーン度 class 5級などの認
- 10レベルの衝突検出とセンサなどによる安全検出に対応
- 電力が落ちても各種エンドエフェクタの先端が落ちない安全・安定設計
- 16個のデュアルセーフティI/Oインタフェースにより、単一系統の故障が発 生した場合も安全機能を確保



# システム開放性

- 複数の言語、通信プロトコル、サードパー ティ製プラグインに対応
- 通信プロトコル: TCP/IP、Modbus-RTU/TCP、Profinet(オプション)
- イタフェースと開放性:SDK(C/C++/C#/Lua/Python開発対応)、 API, ROS
- Linux、Windowsをサポート



# モジュール化された関節

- 15分以内で組立ができる
- メンテナンスがより迅速かつ便利



# 高い収益率

- 重要コア部品の100%中国製
- 投資回収期間が約1年の製品多数



### 高精度

- ミリ秒レベルのシステム応答速度による位置繰返し精度の確保
- 位置繰返し精度±0.02 mm~

# SERIES COLLABORATIVE ROBOT

# iシリーズ協働ロボット

AUBO-iシリーズの協働ロボットは、3~20kgの可搬重量に対応し、エンドエフェクタを自由に組み合わせることができます。精度、速度、安定性のすべての面で優れた性能を発揮します。様々な産業の異なるアプリケーションをカバーし、ユーザーと市場のニーズをより満足させることができます。

# FEATURES AND

# **BENEFITS**

# 優れた製品の特徴

- 01 より高精度 位置繰り返し精度と起動時の位置決め精度が向上。最大衝突力の数値が低下し、ミリ秒単位のシステム応答速度により、より正確な位置決め精度が確保され、作業経路がよりスムーズになりました。
- **3 より高速** 作業速度が10%~20%向上。6軸の自由度の高いロボットアームが 効率的に動作することで、作業効率が大幅に向上します。
- より高性能 オープンなシステムプラットフォーム、エンドエフェクタにRS485、I/O通信、ダイレクトティーチングボタンが集約され、さらに使いやすくなりました。大電流供給が可能で、様々なエンドエフェクタ、ビジョン、モバイルなどの周辺機器と直接通信を確立することができ、より幅広く、柔軟性が高くなりました。
- **より安全** AUBOの製品はISOをはじめ、多くの安全認証、専門認証を取得し、安定性が更に向上しました。衝突検出の感度も向上し、人との協働作業がより安全に行えます。

# 適応業界

情報通信、自動車、EV、半導体、機械加工、金属製品、家電製品、厨房設備用品、 医療健康、研究・教育、飲食、新小売り、化粧品、物流



# AUBO-i3

可搬重量:3kg 本体重量:16kg 位置繰返し精度:±0.02mm リーチ:625mm



# AUBO-i5/i7

可搬重量:5kg/7kg 本体重量:24kg 位置繰返し精度:±0.02mm リーチ:886.5mm/786.5mm



# AUBO-i10/i12

可搬重量:10kg/12kg 本体重量:38.5kg/40kg 位置繰返し精度:±0.03mm リーチ:1350mm/1250mm

# AUBO-i16

可搬重量:16kg 本体重量:38kg 位置繰返し精度:±0.03mm リーチ:967.5mm

# AUBO-i20

可搬重量:20kg 本体重量:63kg 位置繰返し精度:±0.1mm リーチ:1650mm

# SERIES COLLABORATIVE ROBOT

# iSシリーズ協働ロボット

高性能協働ロボットAUBO-iSシリーズは、iS7、iS10、iS20、iS35の4つのモデルがあり、それぞれ7kg、10kg、20kg、35kgの可搬重量に対応します。 様々な業界で安全かつ幅広く活躍でき、特に精密部品製造、塗装、厳しい環境などの特殊な場面に適しています。

# FEATURES AND

# **BENEFITS**

# 優れた製品の特徴

- **関節モジュール単位で交換が容易** 6つの標準モジュールからなるモジュール設計を採用しており、迅速な交換とメンテナンスを簡単に行うことが可能です。
- **性能向上、高精度且つ高速** iシリーズと比較して、位置繰返し精度、絶対精度、軌道精度が大幅に向上し、ロボットアームの動作も更に速くなりました。
- 新しい設計、より強力なIP等級 負荷重量比最大1:3.2。主要構成部品や制御アルゴリズムを一新。更に密閉構造を強化し、最高の防護等級はIP68です。 (標準品はIP67)
- **軽くて柔軟、幅広い応用**新しいティーチングペンダントの重量はわずか 1kg。新しいコントローラボックスは設置スペースを50%削減。全シリーズ標準で多機能ツールが装備され、幅広い用途に対応できます。

# 適応業界

iSシリーズは、様々な業界で安全かつ幅広く活躍でき、特に精密部品製造、塗装、厳しい環境などの特殊な場面に適しています。



# **AUBO-iS7**

可搬重量:7kg 本体重量:21.5kg 位置繰返し精度:±0.02mm リーチ:886.5mm

# AUBO-iS10

可搬重量:10kg 本体重量:36kg 位置繰返し精度:±0.03mm リーチ:1300mm

# AUBO-iS20

可搬重量:20kg 本体重量:64kg 位置繰返し精度:±0.05mm リーチ:1647mm

# AUBO-iS35

可搬重量:35kg 本体重量:150kg 位置繰返し精度:±0.05mm リーチ:2100mm



# Cシリーズ協働ロボット

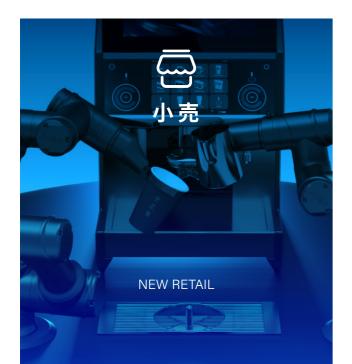
5kg、サービス業やニューリテールなどの分野のニーズに応えます。コストパフォーマンスが高く、投資回収が早い点が特徴です。

# FEATURES AND **BENEFITS**

# 優れた製品の特徴

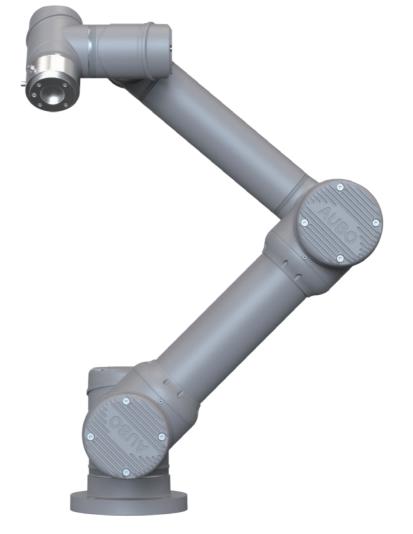
- 低コストで導入でき、投資効果も高く、平均約1年で投資回収可能。
- 省スペース、狭い空間でも簡単に取り付けができます。
- 非常にシンプルで使いやすい操作画面、豊富なプログラミングで迅速な操作が可能です。
- 一体化されたモジュール設計により、取り付けと分解が簡単で、メンテナンス効率も向上しています。
- 設置場所を変えることなく、高効率かつ低コストの運用ができます。
- 標準化されたインターフェース、オーブンなプログラミング言語を使い、非常に高い拡張性があります。
- 自由に部品アクセサリを組み合わせられ、多様な機能が使えます。

# 適応業界









# **AUBO-C5**

可搬重量:5kg

本体重量:24kg

位置繰返し精度: ±0.1mm

リーチ:886.5mm

# 広がるビジネスチャンス、協働と共に繁栄

# AUBOサービス用途協働ロボットSシリーズ

# **AUBO S SERIES**

AUBO Sシリーズは、AUBOが商業・サービス分野向けに新設計した協働ロボットです。シンプルなデザインスタイルを採用し、軽量化と小型 化を徹底追求しています。豊富な拡張インターフェースとシンプルな操作方法を備え、ワイヤレスティーチング機能を搭載。コストパフォーマ ンスに優れ、商業、サービス、ニューリテールなどの自動化改造に最適なツールです。

# **Product Advantages**

# 製品の特徴



次世代の工業デザイン。シンプルでエレガントなスタイルと、先進的なカラースキーム。柔らか で安全な印象を与える丸みを帯びた形状は、商業環境でエンドユーザーのニーズに広く対応 し、製品に高級感を添えます。



### シンプルで軽快、スリムで機敏

独自開発の小型化技術により、本体の重量を30%以上削減。より軽く、より柔軟になりました。 コントローラボックスも徹底的に最適化され、従来のコントローラボックスと比較して体積が 97%減少し、多様なニーズに対応します。



# 高いコストパフォーマンスと迅速な回収

複数の統合設計ソリューション。主要部品はすべて自主開発し、製造プロセスも最適化。精確 なポジショニングと魅力的な価格設定で、メンテナンスが容易なシンプルなデザイン。より早く 投資コストを回収できます。



をサポートし、他のシリーズとも完璧に互換性があります。



全体の色の簡単なカスタマイズに加え、アームのエンドキャップは分離型デザインを採用し、大 きな空白面を提供。素材、色、ロゴ、パターンのカスタマイズが可能で、商業シーンでの深度な カスタマイズニーズに対応します。

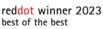


### 簡単に学びやすく操作も簡単

ワイヤレスティーチングソフトウェアをサポートし、産業用ティーチングペンダントは不要。タブ レットだけで簡単に操作できます。本体にはRGBライトリングを搭載し、ロボットの作業状態を 迅速に表示。ポータブル操作ハンドルが標準装備され、安全性と利便性を両立します。



















### 本体パラメータ

製品型番	AUBO-S3	AUBO-S5
可搬重量(kg)	3	5
本体重量(kg)	11.2 (ロボットアームケーブルを含む)	15.5 (ロボットアームケーブルを含む)
作業半径(mm)	650	900
位置繰返し精度(mm)	±0.1	±0.1
最大TCP速度(m/s)	2	3
騒音レベル(dB)	<65	<65
消費電力/平均(W)	150	250
消費電力/最大値(W)	500	800
本体ケーブルの長さ(m)	3	3
ロボットの据付方向	取付方向問わず	取付方向問わず
材質	アルミニウム合金/プラスチック	アルミニウム合金/プラスチック
IP等級	IP54	IP54
周囲温度範囲(℃)	0-50	0-50
湿度	90%RH(結露なきこと)	90%RH(結露なきこと)
ツールインターフェース	IO/RS485/ティーチングボタン	IO/RS485/ティーチングボタン
関節の可動範囲(°)1-6関節の順	±360/±360/±165/±360/±360/±360	±360/±360/±165/±360/±360/±360
関節速度(°/s)1-6関節の順	180/180/180/240/240/240	180/180/180/240/240/240

### コントロールボックス

製品型番	AUBO-CB-S
サイズ(mm)	175*132*44
重量(mm)	約0.9
設置方法	横置き/縦置き
IP等級	コントロールボックスIP20/コントロールハンドルIP54
電源	DC 48V
統合インターフェース	4安全出力/入力 /汎用デジタル入力 8/アナログ入力2
	RS485 1、Modbus対応
	リモート電源オン/オフ 各1チャンネル
	電源供給 DC24V、最大2A
通信インターフェース	ギガビットイーサネットポート 1
	USB2.0 2
	無線インターフェース1、無線ティーチング接続とネットワーク接続用
その他インターフェース	コントロールハンドルインターフェース1、HDMI 1(カスタム表示出力用)

# 複合統一、広がる可能性の先へ

# AUBO複合ロボット Hainaシリーズ

# AUBO-AMR300

AUBOの協働ロボット、無人搬送車、ビジョンカメラが一体となった移動ロボットシステムです。

1つのコントローラーとソフトウェアで3つを制御、更に共有のバッテリー・電源システムにより装置スペースを節約。

大容量のバッテリーを採用し、複合ロボットの長時間連続稼働を実現し、ユーザーのニーズにお応えします。

防滑タイヤ、安定した本体ベース部、2つのレーザースキャナーがAMRの高い安全性、安定性、効率性を支えます。

ビジョンシステムは、ランドマーク機能、テンプレートマッチングのオープンループビジョン機能を持ち、多くの場面での位置決め、ガイドの役 割を満たします。便利なワンクリックキャリブレーションなどの調整機能もあり。調整の難易度やエンジニアの学習コストを低減しながら、安 全で安定した、使いやすい柔軟なプラットフォームを構築することが可能です。

### 製品の構成

機器名	機器の内容	数量
協働ロボット	AUBO-i5/i10/i12/i16	1セット
無人搬送車(AGV)	AUBO-AMR300	1セット
ビジョンカメラ	産業用2D・3Dカメラ、レンズ等	1セット
ビジョン調整補助	キャリブレーションボード、	
オプション	マーカーボード等	オプション

### AGVの性能パラメーター

製品型番	AUBO-AMR300
基本性能	
外形寸法(長さ*幅*高さ)	1000*700*600mm
外形り本(女は 幅 向は)	(アームの高さを含まず),公差±2mm
積載面積寸法(長さ*幅)	650*620mm,公差±2mm
自重	250Kg(アームの重さ含まず)
最大積載量	300Kg(アームと負荷台等を含む)
駆動形式	デュアルホイール差動駆動
レーザーセンサーの数量	2
運動性能	
最大速度	1.3m/s
旋回半径	0mm
回転半径	550mm
昇級性	6°
障害物越え高度	10mm
隙間越え幅	30mm
車体高度	25mm
步行水路幅	≥ 900mm
スイングチャンネル幅	≥1300mm
サイトの測位精度	±10mm
地面の平坦度	6mm
バッテリー性能	
バッテリー容量	48V 52Ah (リチウム電池)
充電器の電源パラメータ	220V 800-1000W
連続使用時間	6時間(全荷重300kg)
バッテリー寿命	800回(DOD 100%、容量維持率80%)
充電方法	手動充電または自動充電 最大充電電流 15A
充電時間	3時間 (15%から95%まで充電)

### 幅広い拡張性





### 製品の特徴

- どの機器を統合制御でき、ワンクリックでの協調操作が可能です。
- シームレスな情報伝達 各機器の状態をリアルタイムで取得し、瞬時に伝達。一つのティ ーチペンダントで、AMRの位置、速度、バッテリー残量、I/O表示と制御、レーザーセンサーの 状態、ナビゲーション状態、アラームログなどをリアルタイムで読み取ることができます。
- 柔軟な拡張性 様々なシーンに対応する協働ロボット、AMR、2D/3Dビジョン、エンドツー ルなどを柔軟に組み合わせ、高効率な協調拡張を実現し、異なる業界のシーンの要求を満 たします。
- 簡単で使いやすい 協働ロボット、AMR、ビジョンシステムのプログラミングは、一つのソフ トウェアに統合された使いやすい設計。フローチャートプログラミングを採用し、ユーザー が編集可能なタスクモジュールソフトウェアを備えています。ユーザーは自身のニーズに応 じてロボットの動作を設計することができ、ビジョンガイドを使用してアームを高精度に位 置決め可能。従来のプログラミング方式とも互換性があり、使用難易度を低減します。
- 安全なスケジューリング 高精度SLAMレーザーレーダーを使用してナビゲーションと位 置決めを行い、デュアルホイール差動運動制御により、より移動がスムーズに。レーザーセ ンサー搭載で、作業者がAMRに近づくと、AMRの停止やロボットアームの減速により、安全 性を確保します。
- 複数制御 AUBOの統合操作システムを使用することで、協働ロボット、AMR、ビジョンシス テムなどの機器を協調制御でき、単機操作および多機スケジューリングソリューションを実 現します。

たくさんの機能がひとつに フンクリックでコラボレーション

# パレタイジングパッケージ110





ロボット操作の 経験不要!



パッケージ品で すぐ使える!



様々なシーンで 導入テスト済!



# 人感知ビジョンシステム (オプション





### 目的

協働ロボットの安全性を向上し、人との安全な協働作業を実現するため。

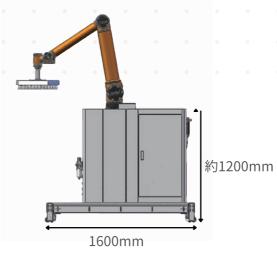
### 機能

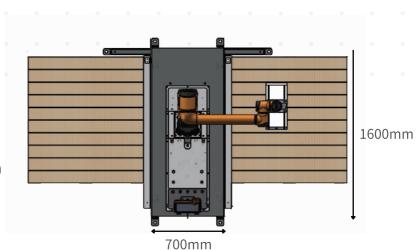
人がロボット作業エリアに侵入した場合、カメラで検出されロボットへ信号が発せられ、ロボットは減速・停止します。 人がロボット作業エリアから離れると、ロボットは再び作業を再開します。

# 監視範囲

カメラはロボット作業エリアの真上に配置され、高さ3m以下、最大警戒範囲は370cm\*270cmです。(より広い視野角のレンズに交換することで、より広い警戒範囲に拡大可能)

### サイズ





※入荷時期により若干サイズが異なる場合があります ※短距離のコンベアについてもご相談承ります(オプション)

### 基本性能

可搬重量	20kg (ハンド部分を含む)
作業半径	1647mm
荷積み対応高さ	推奨2100mm(最大2300mm)
パレタイジング速度	パレタイジング速度は
	負荷により異なります 速度 (箱/min)  9 9 8.5 8 7 7 6 5 4 3 2 1
位置繰返し精度	0 5 10 15 運搬物重量 (kg) ±0.05mm
通信方式	modbus tcp
IP等級	IP54
温度範囲	0-50°C
消費電力	最大3000W(平均1000W)
定格電圧	単相110V
本体重量	推奨1200mm*1100mm(最大1200mm*1200mm)
対応パレットサイズ	NPN
電気方式	±0.05mm

AUBO協働ロボットはさまざまな業界、技術に適しており、従業員が簡単なトレーニングで操作することができます。



























医療健康



農業





科学研究教育



その他

# TYPICAL **PROCESS**

# 一般的な導入工程

工業	パレタイジング 射出成形	組立接着	ダンボール のパレタイジング 検査	ねじ締め	バフ磨き
小売	デザート ワークステーション	飲み物 ワークステーション	酒類 ワークステーション	スマートレストラン	スマートキッチン
医療健康	理学療法	補助穿刺	スキャン	熱理学療法	
モバイルロボット	取り分ける作業	パレタイジング	テスト	パトロール	
科学研究教育	インテリジェントライン	科学研究開発	学科建設	教育 プラットフォーム	

# 応用事例

# INDUSTRIAL **FIELD**











携帯電話の検査







計器の組立



家電製品の組立とねじ締め



自動車電子制御システムのゴム 部品組立



自動車部品のスマート組立



溶接



車窓の接着



梱包箱のパレタイジング



真空カップ延伸処理ライン



フレームコーティング



マシンテンディング



# 応用事例



# 小売/サービス



ラテアートカフェロボット



ハンバーガーロボット(両腕)



ミルクティーワークステーション





理学療法ロボット



植歯口ボット



試薬検査



モバイルロボット



遠隔巡回検査



インテリジェントアーカイブルーム



5G障害物排除ロボット





デジタルツイン技術を搭載したロボット



オルゴール組立ライン





その他



農業ピッキング





衛生と清掃

# 応用事例

# 自動車業界

安全・安定性/スマート設置

# 自動車窓用接着剤を塗る作業

ある有名な自動車企業が導入した自動車ガラスコーティングプロジェクトの例です。従来の生産ラインでは、産業用ロボットや人工塗布が採用されてきました。産業用ロボットは安全性の制約の面から、ガードレールで作業員と分離する必要があり、生産ラインでの利用率が制限されていました。一方で、人工塗布は精度と品質を制御するのが困難でした。

### 継続的で効率的な運用

2019年8月の運用開始以来、ロボットは1日に16時間稼働し、稼働状態は良好で、完全に人工塗布を置き換えることができました。



# 自動車業界

人員削減による効率化/安全・安定化

# エンジンねじ締め作業

ある有名自動車メーカーのエンジン組立ライン改造プロジェクトの導入例です。これまでは主に作業者によるねじ締め作業が行われてきました。手作業は労働強度が大きく、組立品質にばらつきが出がちで、また、完成品の歩留まり向上が図れないという課題もありました。作業場の作業スペースが狭く、体積や自由度に対する制限が大きく、ねじ締め作業は順序が予め決められており、しかもねじは5種類に大別され、さらに100種以上の細かい型番に分かれており、視覚で識別する必要のある特徴を持っていました。作業者には高精度なねじ締付トルクの適用と高い繰り返し位置決め精度が求められます。

ハンドねじ締め機構は締付トルクが高精度に制御でき、構造の精巧な締付トルク制御可能型電動ドライバーが採用されます。高い繰り返し位置決め精度を確保するため、「Eye-to-hand」構造のビジュアルフィードバックシステムが搭載され、視覚センサーがスタンドに個別に固定されるようになっています。

### 人力を減らし、生産能力を高める

2019年4月の運用開始から現在まで、生産効率は18%向上し、製品の優良率は12%上昇しました。人員は50%減少し、労働力コストを30%削減しました。



# 情報通信機器業界

24時間稼働/ビッグデータ

# 携帯電話用カメラの点検

ある有名携帯電話メーカーのカメラ機能点検作業の適用例です。以前は、テスト操作は手作業で行われていました。テスト環境は 屋内と屋外に分かれており、さまざまな製品、状態、角度が含まれており、手作業では制御が困難です。テストは煩雑で労働集約 的であり、長時間の連続操作が必要です。 AUBO はモバイル コボット ソリューション (AGV + 協働ロボット) を採用し、指定された 撮影角度に従って実写スタジオで作業します。

AUBO はモバイル コボット ソリューション (AGV + 協働ロボット) を採用し、指定された撮影角度に従って実写スタジオで作業する。

### 安定かつ効率的

24時間稼働が可能で、同時により多くの比較データを取得できるため、効率が大幅に向上します。



加工 人機協働/柔軟な設置

# マシンテンディング

ある有名企業の機械加工ライン改修工事の導入例です。各種工業用ミシン部品、電動工具部品、自動車部品などの精密機械部 品を中心に生産しています。業務量の増加に伴い、手動操作では生産需要を満たすことができなくなっています。

製品の幅が広く、以前の生産設備の場合、1人で2台のマシンしか扱えず、すべてのタスクを正確に完了することはできません。現場の環境悪化や設備の騒音などの問題は、人手不足や人件費上昇など伝統的な製造業に共通する要因となっています。

### 柔軟な設置

このソリューションで使用される協働ロボットのリーチは最大 1350mm で、お客様は生産ラインのレイアウトを変更することなく元の工場に直接展開できます。狭い作業スペースでフレキシブルな部品のピック&プレイスを実現し、1台のロボットで2台のマシンを作業します。オリジナルの生産工程では、1人で同時に2台までの機械を操作することができます。協働ロボットの配備後、2人で12台の機械を同時に扱えるようになります。このように、生産規模は3倍になりましたが、人員に大きな変化はありませんでした。



# APPLICATION CASES

# 応用事例

# 医療健康

### カスタマイズ化/ビッグデータ/人間工学

# 理学療法マッサージロボット

伝統的な理学療法マッサージサービスの分野では、スタッフの流動性が大きく、人件費が高く、常に適応し直す必要があり、スタッフのサービス提供レベルもまちまちで、利用者が得られる体験感と効果にも影響します。AUBOとパートナーは、理学療法分野での協働ロボットに利用の先駆けを開き、人件費削減のためサポートをします。

### 千人千様のカスタマイズ健康サービス

診療結果に基づいて指圧エネルギーの強度を自動調節し、顧客の好みに応じてマッサージを行います。また、マッサージの軌跡を 自動記憶し、全国どこででも千人千様、個性的な設定の再現を保証します。

### スタッフの個人的な影響を受けない

人工知能ロボットは属人差によって、現れる効果や体験の違いに影響されることはなく、ビッグデータを通じてバイタルデータを計算し、全過程を通じて安全な体温制御や、効率的な標準サービスを保証します。

### フレキシブルアーム設計

柔軟性のある腕の設計と人間工学を駆使した肌への親和性の設計は非常に 快適で、EU CE、北米NRTLの二重認証も取得。、国際的な権威に安全性と信頼性が認められ、快適さも人工操作に劣りません。



# 小売、サービス

### スマート飲食/健康かつ効率的

# ハンバーガーロボット(双腕)

スマート飲食産業向けに、AUBOは現在、複数のレストランと共同で営業を開始しており、応用例としてはハンバーガーロボットのほか、炒め物ロボット、炊飯ロボット、バーデンダーロボット、揚げ物ロボット、デザートロボット、食事配達ロボットなど多くのシーンで活用されています。

2台のロボットアームを使用してハンバーガーを同時に作ることができます。 お客様がQRコードをスキャンして注文した後、上位機はアームに信号を送っ てハンバーガー作りを開始、アームは主にパン倉庫から把持して加熱炉に送 り、ソースマシンにより加熱後のパンにソースをかける。もう一方のアームは 野菜を取り出した後に皿を返却し、アームは上下のパンを組合せて完成させ ます。紙でくるんだ後、アームはハンバーガーをベルトコンベアに置き、顧客 がコードをスキャンして取り出して窓口を開くと、購入プロセスが完了します。



### 使用面積が小さい

狭い空間の取り付けに適応られます。関節は土360°回転を支持し、動作は柔軟で死角がありません。

# モバイルロボット

## 人員の減少、効率向上/生産の可視化

# 半導体ハンドリング

これは、半導体業界のパッケージングおよびテストワークショップでのロジスティクス自動化を見直すプロジェクトです。現在、これらは主に手作業で行われています。手作業では、振動が大きく、粒子汚染を起こしやすい、ラインが止まりやすい、取り扱いを誤ることがある、一貫性が悪いなどの問題があります。ワークショップには、清潔さを高く保ち、複雑なレイアウトや、狭いスペースに対応でき、個別の生産プロセスと複雑な技術プロセスを備えた多種多様な機器があります。業界の要求は多様であり、単純で効果的な動線を引くことは不可能です。

モバイル コボットとインテリジェントなディスパッチングロジスティクスコントロール システムは、工場がインテリジェントな無人生産を実現するのに役立ちます。

モバイルコボットは、レーザー自然ナビゲーションのハイブリッドポジショニングと自然ナビゲーション技術に基づいているます。 環境を変えることなく精度±5mmの屋内測位を実現し、防塵性能も基準を満たしています。360°スキャンのデュアルセーフティライダーを搭載し、障害物を識別して積極的に回避し、安全で高速かつスムーズな操作を保証します。カートリッジ ホルダーやトレイなどのターゲット位置は、AI アルゴリズム、



3D ビジュアル ポジショニング、力センサー、協働ロボットによって正確に位置決めされ捕捉できます。

### 24時間稼働によって労力からの解放

このソリューションは、さまざまなプロセス間の接続を実現しています。24 時間連続稼働を可能にすることで、人を労力から解放します。情報を管理することで、ワークショップの生産の可視化と生産プロセスの運用管理を実現します。

# 雷力業界

5G通信/精確な定位

# 配電室の点検作業

電力業界では配電室点検の自動化に活用されています。現在、業界では主に手動による検査が行われています。配電室の自動化設備は年中無休で稼働しているため、故障率が高い。検査頻度が高く、作業が煩雑で、手作業の検査では負担が大きい。配電室の低圧側のスイッチは遠隔操作できず、キャビネット内の機器では自動化できません。

China Unicom との協業により、専用の 5G チャネルでロボットが安全かつ安定して動作を保証します。ビッグデータを活用した画像認識は、機器の障害信号を識別し、ロボット操作機器のインテリジェントな安全監視を提供して、操作や障害を防止しています。検査ロボットは、設備の検査、デバイスのパネル制御、故障部品の交換、デバイスの再起動、そしてスイッチの開閉などを管理します。ステーション内の機器が故障したときにアラーム情報を収集できない欠点を補うために、デバイス内の過去のアラーム履歴を参照できます。



### 無人化作業

検査ロボットは、低コストで、信頼性や安全性が高く、そして、および汎用的であるという特徴を備えています。配電室、コンピューター室、工場など、無人機器操作が必要なほとんどの場面に幅広く適用できます。

# GLOBAL SERVICES

# 国際サービスレイアウト

AUBOは世界の本部と製造拠点をめぐって華東、華南、華北などの地域にマーケティングセンターを設立し、米国、ドイツなどに海 外アフターサービスセンターを設立しました。現在200社以上の代理店パートナーがあり、世界50カ国以上に展開され、効率的に 便利な専門サービスを提供します。



技術評価、ロボットタイプ の選択、および技術支援 サービスを提供します。



定期的に販売代理店に製品 使用トレーニングを無料で 提供し、お客様のためにプロ のロボット技術者を育成しす。 ます。



技術フォーラムとホットライン によるリアルタイムで技術回



ロボットの生涯修理および カスタマイズされたメンテナンス 答とリソース共有を実現しま を提供し、ソフトウェアアップ グレードパッケージを顧客に 提供し、インストール方法を教え



							<b>33 / 34</b> AUBO
製品型番	i3	i5	i7	i10	i12	i16	i20
<b>アーム</b> 自由度	6	6	6	6	6	6	6
リーチ(mm)	625	886.5	786.5	1350	1250	967.5	1650
可搬重量(kg)	3	5	7	10	12	16	20
本体重量(kg)	16	24	24	38.5	40	38	63
設置面積(mm)	Ø140	Ø172	Ø172	Ø220	Ø220	Ø220	Ø260
位置繰返し精度(mm)	±0.02	±0.02	±0.02	±0.03	±0.03	±0.03	±0.1
標準TCP速度(m/s)	≤2.5	€3.4	€3.0	≤4.0	≤3.8	≤3.0	≤2.6
消費電力(平均)(W)	150	200	200	500	500	600	1000
消費電力(一般的な最大値)(W)	1000	2000	2000	2000	2000	2000	3000
周囲温度範囲(°C)	0-50	0-50	0-50	0-50	0-50	0-50	0-50
湿度	90%RH (結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)	90%RH(結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)	90%RH(結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)
ロボットの据付	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず
IP等級	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54	IP54
ISO 14644-1クラス(クリーンルーム)	5	5	5	5	5	5	5
ジョイント動作	動作範囲(°) 最大速度(°/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)
joint 1	±360 237	±360 223	±360 223	±360 178	±360 178	±360 178	±360 93
joint 2	±360 237	±360 223	±360 223	±360 178	±360 178	±360 178	±360 93
joint 3	±156 237	±162 223	±158 223	±167 223	±166 267	±161 267	±168 178
joint 4	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 178
joint 5	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 178
joint 6	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 237	±360 178
*各関節は±360°の能力を備えており、応用シーンに限ら	れており、各関節が士360°に届かない可能性がある	ので、実際に使用する過程で注意してください					
カテゴリ	コントローノ	レボックス A	GVタイプ コントロールボックス	AGVタイプ コントロールボッ	ックス		
コントロールボックス 製品型番	AUBO	I-CB-M	AUBO-CB-AGV-V2	AUBO-CB-AGV-V2-P			

	カテゴリ	コントロールボックス	AGVタイプ コントロールボックス	AGVタイプ コントロールボックス
コントロールボックス	製品型番	AUBO-CB-M	AUBO-CB-AGV-V2	AUBO-CB-AGV-V2-P
	サイズ (長さ*幅*高さ)	390mm*370mm*265mm/410mm*390mm*285mm (i20)	310mm*230mm*125.5mm	40.5*105*270mm
	重量	15kg/16kg (i20)	8.5kg	2.5kg
	アームケーブル長	5m (カスタマイズ可能, 最大長さ8m)	5m	-
	コントロールボックスケーブル長	4m	4m	-
	電源ケーブル長	5m	5m	-
	AGVタイプ コントロールボックスケーブル長	-	-	0.65m
	電源	100-240VAC,50-60Hz	DC48/24V	DC48/24V
	通信	Ethernet、ModBus-RTU/TCP、Profinet (選択可能)	Ethernet、ModBus-RTU/TCP、Profinet (選択可能)	Ethernet、ModBus-RTU/TCP、Profinet (選択可能)
	インタフェースと開放性	SDK (C/C++/C#/Lua/Python) 、ROS、API	SDK (C/C++/C#/Lua/Python) 、ROS、API	SDK (C/C++/C#/Lua/Python) \ ROS\ API
	ID等级	ID43	ID43	ID43







AUBO-CB-AGV-V2

AUBO-CB-AGV-V2-P

# 技術詳細データ比較

TECHNICAL DETAILS **COMPARISON** 

<b>製品型番</b>	iS7	iS10	iS20	iS35	C5	
アーム 自由度	6	6	6	6	6	
リーチ(mm)	886.5	1300	1647	2100	886.5	
可搬重量(kg)	7	10	20	35	5	
本体重量(kg)	21.5	36	64	155	24	
設置面積(mm)	Ø170	Ø218	Ø255	Ø425	Ø172	
位置繰返L精度(mm)	±0.02	±0.03	±0.05	±0.05	±0.1	
標準TCP速度(m/s)	≤3.6	≪4.0	≤4.2	≤6	≤2.8	
消費電力(平均)(W)	200	500	1000	2000	200	
消費電力(一般的な最大値)(W)	2000	2000	3000	6000	600	
周囲温度範囲(°C)	0-50	0-50	0-50	0-50	0-50	
湿度	90%RH(結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)	90%RH (結露なきこと)	90%RH(結露なきこと)	
ロボ外の据付	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	取付方向問わず	
IP等級	IP67(最大IP68迄)	IP67(最大IP68迄)	IP67(最大IP68迄)	IP67(最大IP68迄)	IP54	
ISO 14644-1クラス(クリーンルーム)	5	5	5	5	5	
ジョイント動作	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(*) 最大速度 (*/s)	動作範囲(°) 最大速度 (°/s)	動作範囲(°) 最大速度(°/s)	動作範囲(°) 最大速度(°/s)	
joint 1	±360 237.6	±360 178	±360 148.7	±360 180	±360 147	
joint 2	±360 237.6	±360 178	±360 148.7	±360 180	±360 147	
joint 3	±162 237.6	±167 237.6	±168 178	±360 148	±162 147	
joint 4	±360 296.3	±360 296.3	±360 296.3	±360 296.3	±360 178	
joint 5	±360 296.3	±360 296.3	±360 296.3	±360 296.3	±360 178	
joint 6	±360 296.3	±360 296.3	±360 296.3	±360 296.3	±360 178	
*各関節は±360°の能力を備えており、応用シーンに限られており	)、各関節が±360°に届かない可能性があるので、実際に使用する過	<u> </u> 最程で注意してください				

	カテゴリ	コントロールボックス	ツール
1/0ポート/ツール1/0ポート	I/Oポート デジタル入力	16(普通)/16(安全)	4(選択可能)
	デジタル出力	16(普通)/16(安全)	4(選択可能)
	アナログ入力	4	2
	I <mark>/O 電源</mark> アナログ出力	4	-
	出力電圧	24V	0V/12V/24V
	出力電流	3A Max	0.8A



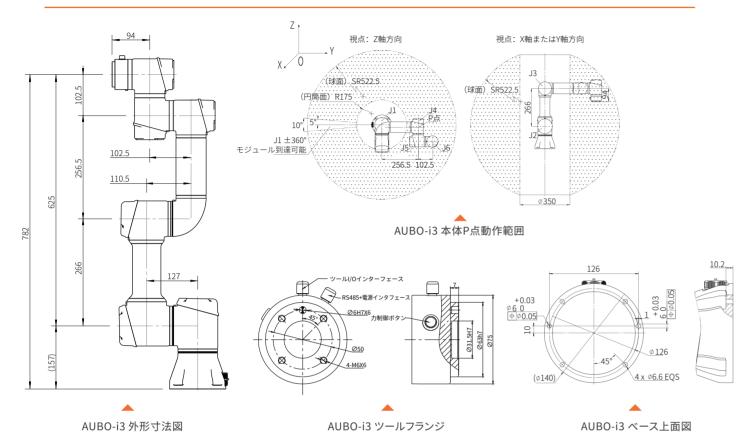
製品番号	AUBO-TP	AUBO-TP-C	
サイズ	355mm*235mm*54mm	355mm*235mm*54mm	
重量	1.57kg	1.57kg	
IP等級	IP43	IP43	
カラー	オレンジ+黒	ブルー+白	

# 技術詳細データ比較

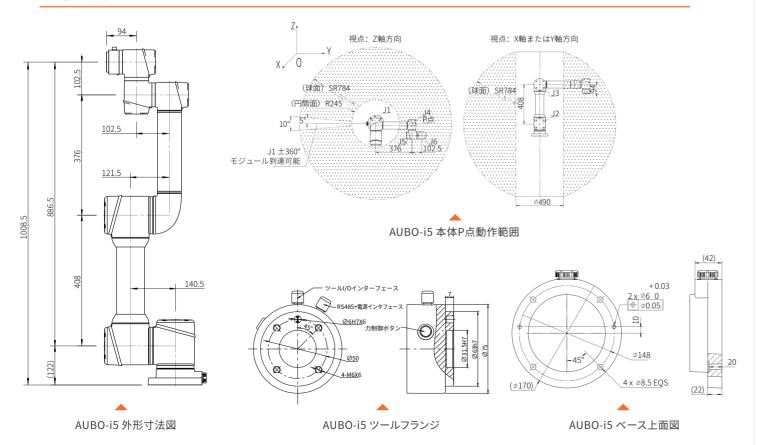
TECHNICAL DETAILS **COMPARISON** 

# i3 寸法図

# DIMENSION **DRAWINGS**

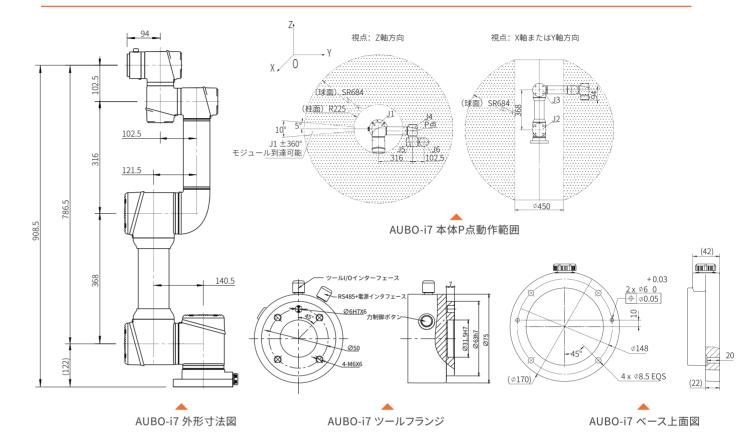


# i5 寸法図

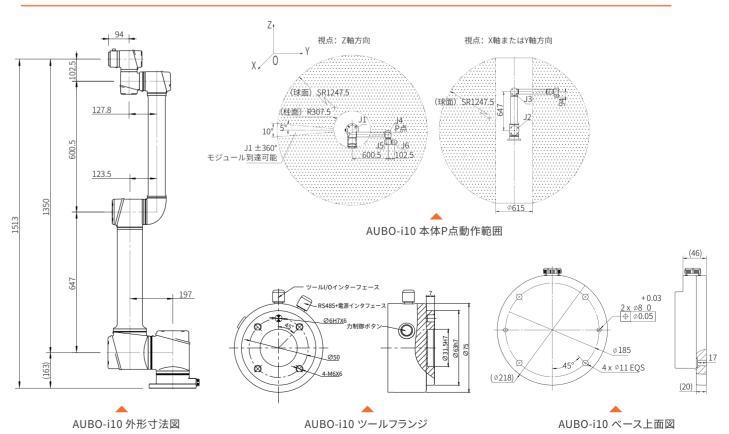


# **DIMENSION DRAWINGS**

# i7 寸法図

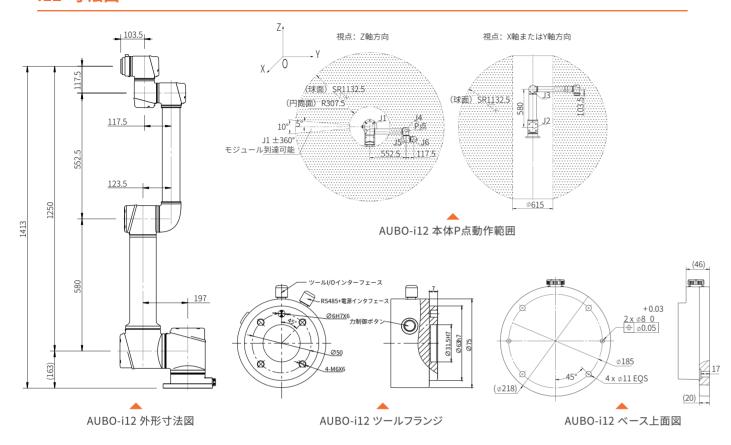


# i10 寸法図

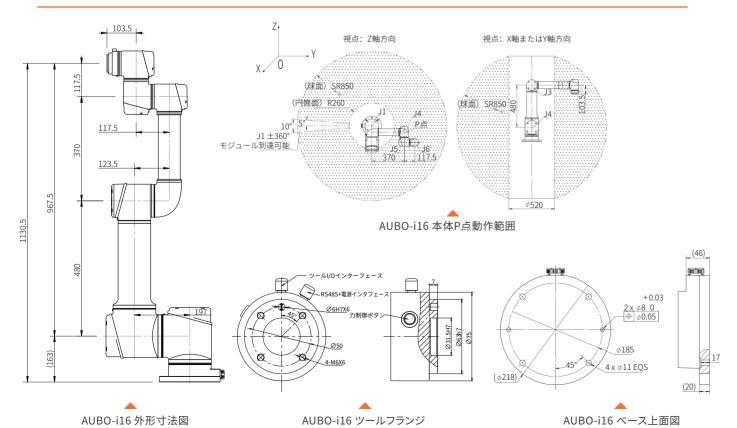


# i12 寸法図

# DIMENSION **DRAWINGS**

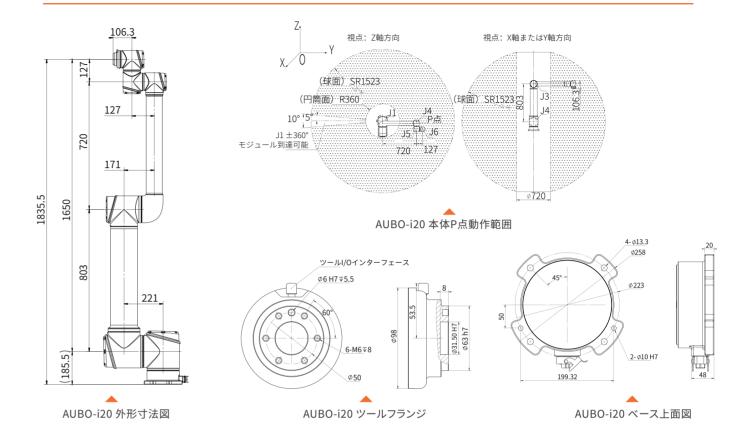


# i16 寸法図

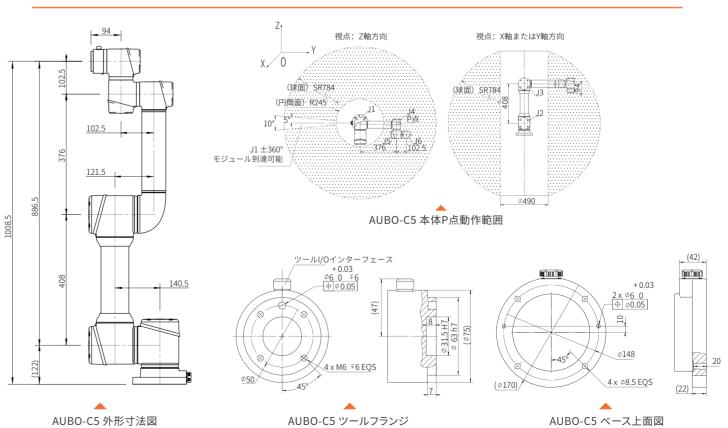


# **DIMENSION DRAWINGS**

# i20 寸法図



# C5 寸法図

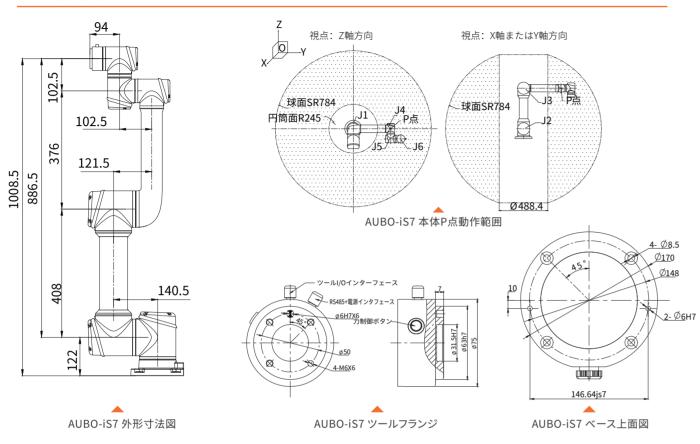


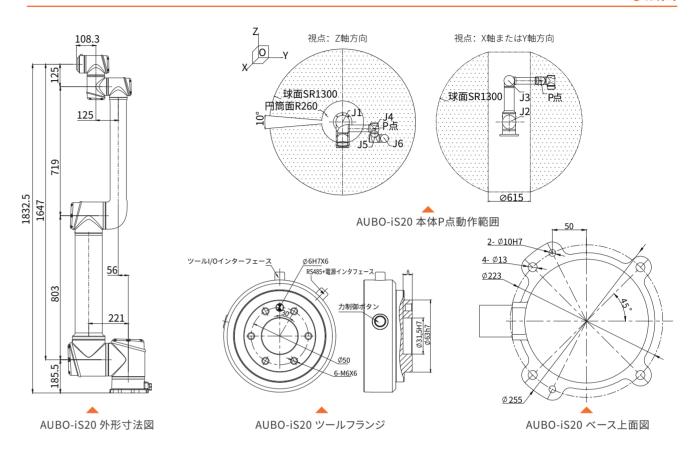
# iS7 寸法図

# DIMENSION **DRAWINGS**

# DIMENSION **DRAWINGS**

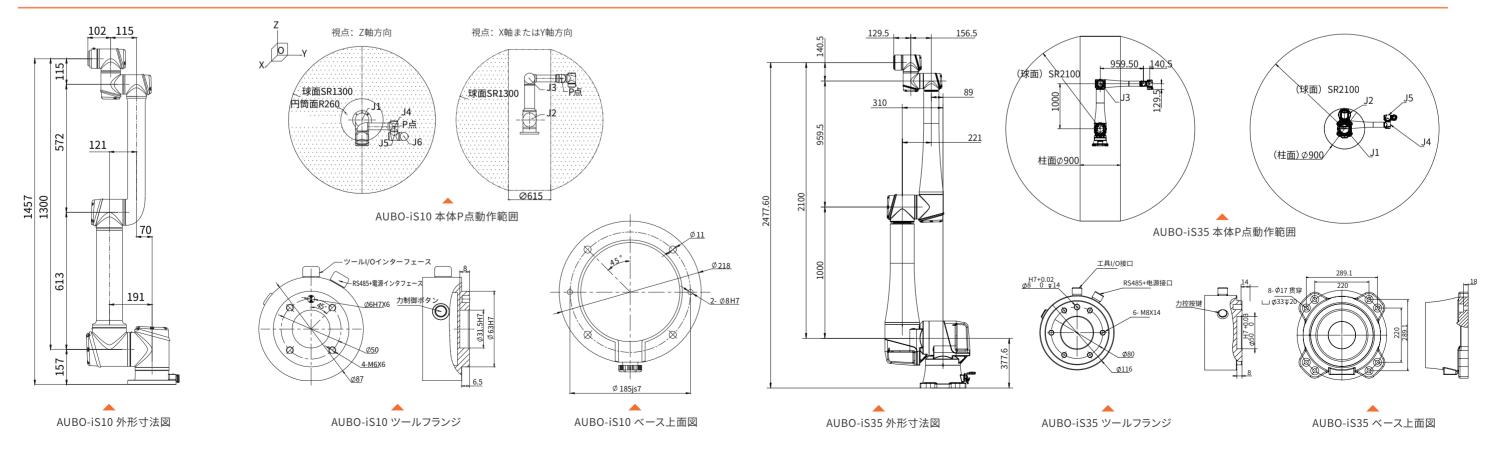
# iS20 寸法図





# iS10 寸法図

# iS35 寸法図



#