

複合統一、広がる可能性の先へ

AMR複合ロボット

AUBO-AMR300S

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つのレーザーセンサーが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、ガイドの役割を果たします。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。

製品の特徴

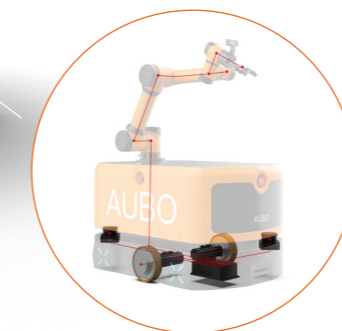
- 01 多機能一体型** AUBOの多機能制御システムは、協働ロボット、AMR、ビジョンシステムなどの機器を統合制御でき、ワンクリックでの協調操作が可能です。
- 02 シームレスな情報伝達** 各機器の状態をリアルタイムで取得し、瞬時に伝達。一つのティーチペンダントで、AMRの位置、速度、バッテリー残量、I/O表示と制御、レーザーセンサーの状態、ナビゲーション状態、アラームログなどをリアルタイムで読み取ることができます。
- 03 柔軟な拡張性** 様々なシーンに対応する協働ロボット、AMR、2D/3Dビジョン、エンドツールなどを柔軟に組み合わせ、高効率な協調拡張を実現し、異なる業界のシーンの要求を満たします。
- 04 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。
- 05 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。
- 06 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。

幅広い拡張性

AUBO-i5/i10/i12/i16



2本指や3本指の
グリッパーに対応
選択可能なモジュール



たくさんの機能がひとつに
ワンクリックでコラボレーション

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-AMR300S	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 オプション	キャリブレーションボード、 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-AMR300S
基本性能	
外形寸法 (長さ*幅*高さ)	1000*700*600mm (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	1.5m/s
旋回半径	0mm
回転半径	550mm
昇降性	6°
障害物越え高度	10mm
隙間越え幅	30mm
車体高度	25mm
歩行水路幅	≥ 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 40Ah (リチウムイオン電池)
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	2000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	2時間 (25%から95%まで充電)