

## 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。
- 02 **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。
- 03 **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。
- 04 **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。



#### AUBO-i3

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



#### AUBO-i5/i7

可搬重量: 5kg/7kg  
本体重量: 24kg/23.4kg  
位置繰り返し精度: ±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  
位置繰り返し精度: ±0.03mm  
リーチ: 1350mm/1250mm



#### AUBO-i16

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



#### AUBO-i20

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

#### 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

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	23.4	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
<b>ジョイント動作</b>	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±360°に届かない可能性があるため、実際に使用する過程で注意してください

カテゴリ	コントロールボックス	AGVタイプ コントロールボックス	AGVタイプ 電源ボックス
<b>コントロールボックス</b> 製品型番	AUBO-CB-iS	AUBO-CB-AGV-V2	AUBO-CB-AGV-V2-P
サイズ(長さ*幅*高さ)	400mm*160mm*320mm	310mm*230mm*125.5mm	40.5*105*270mm
重量	12.5kg	8.5kg	2.5kg
アームケーブル長	5m (カスタマイズ可能、最長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	110/220VAC,50-60Hz	DC48/24V	DC48/24V
通信	EtherNet、Modbus-RTU/TCP、(選択可能:EtherCAT、EtherNet/IP、Profinet)	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++/Pyhton/JavaScript Windows + Linux システム)、ROS/ROS2 に対応	SDK (C/C++/C#/Lua/Python)、ROS、API	SDK (C/C++/C#/Lua/Python)、ROS、API
IP等級	IP43	IP43	IP43



AUBO-CB-iS



AUBO-CB-AGV-V2



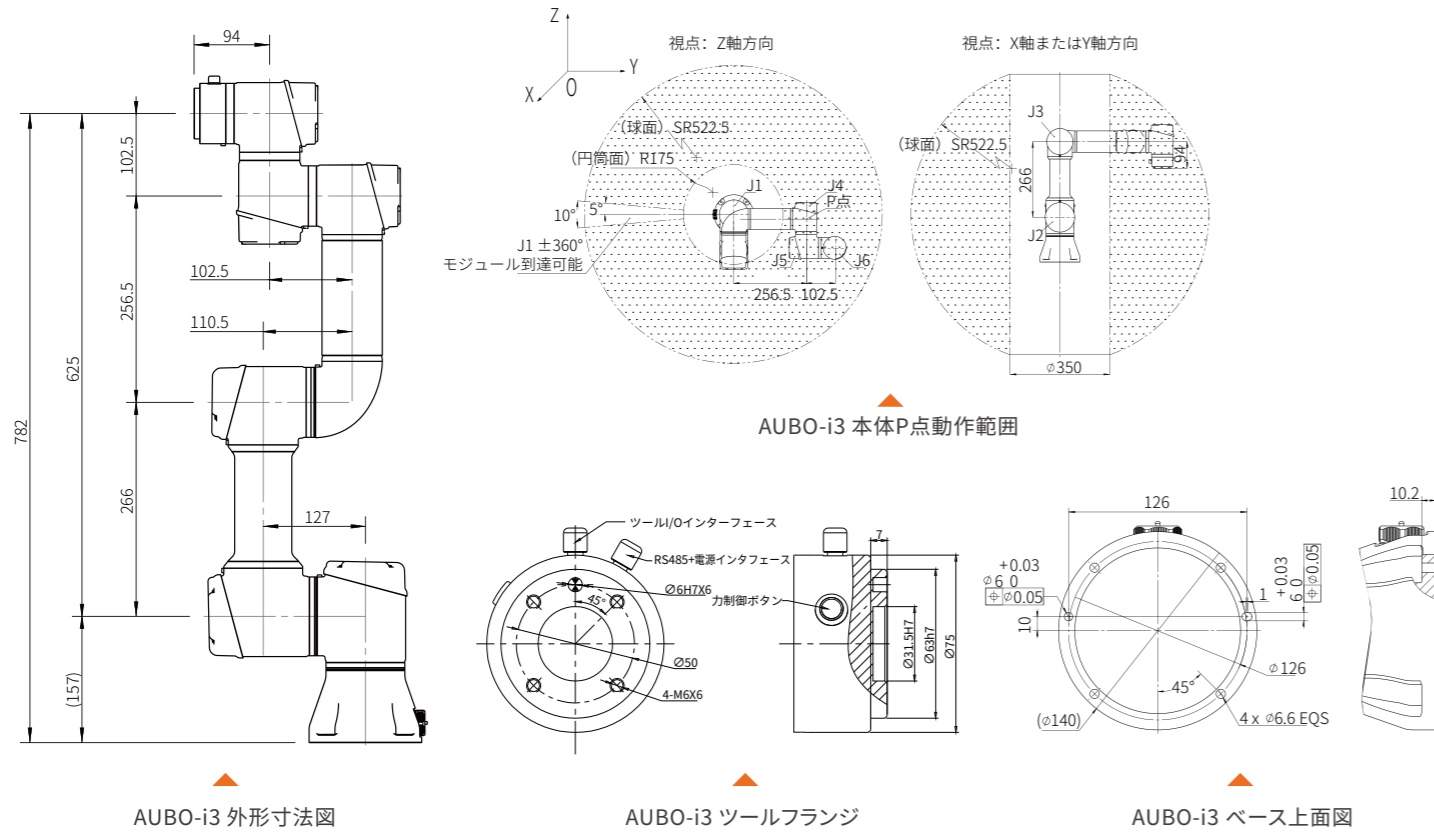
AUBO-CB-AGV-V2-P

### 技術詳細データ比較

## TECHNICAL DETAILS COMPARISON

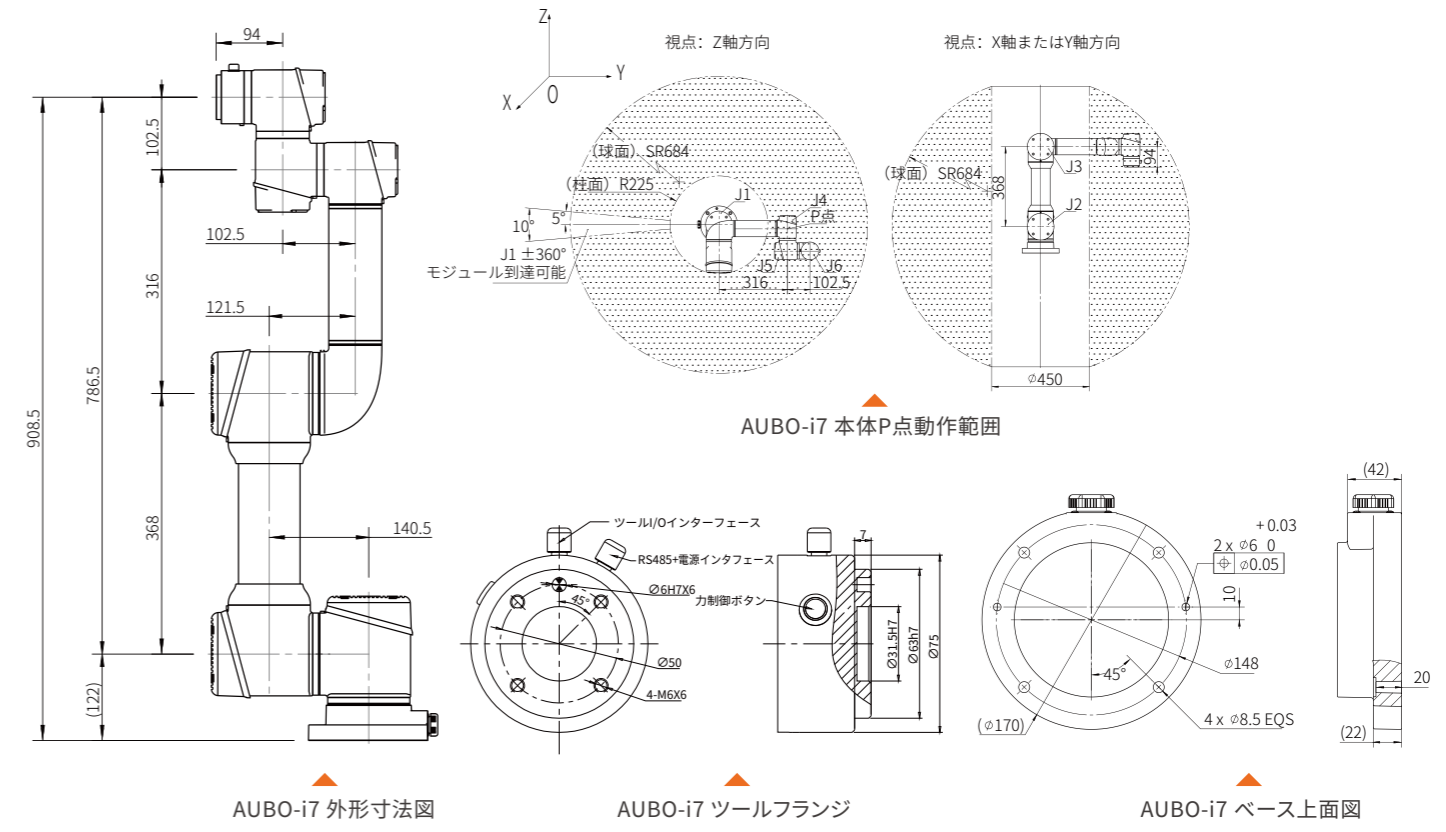
i3 寸法図

DIMENSION DRAWINGS



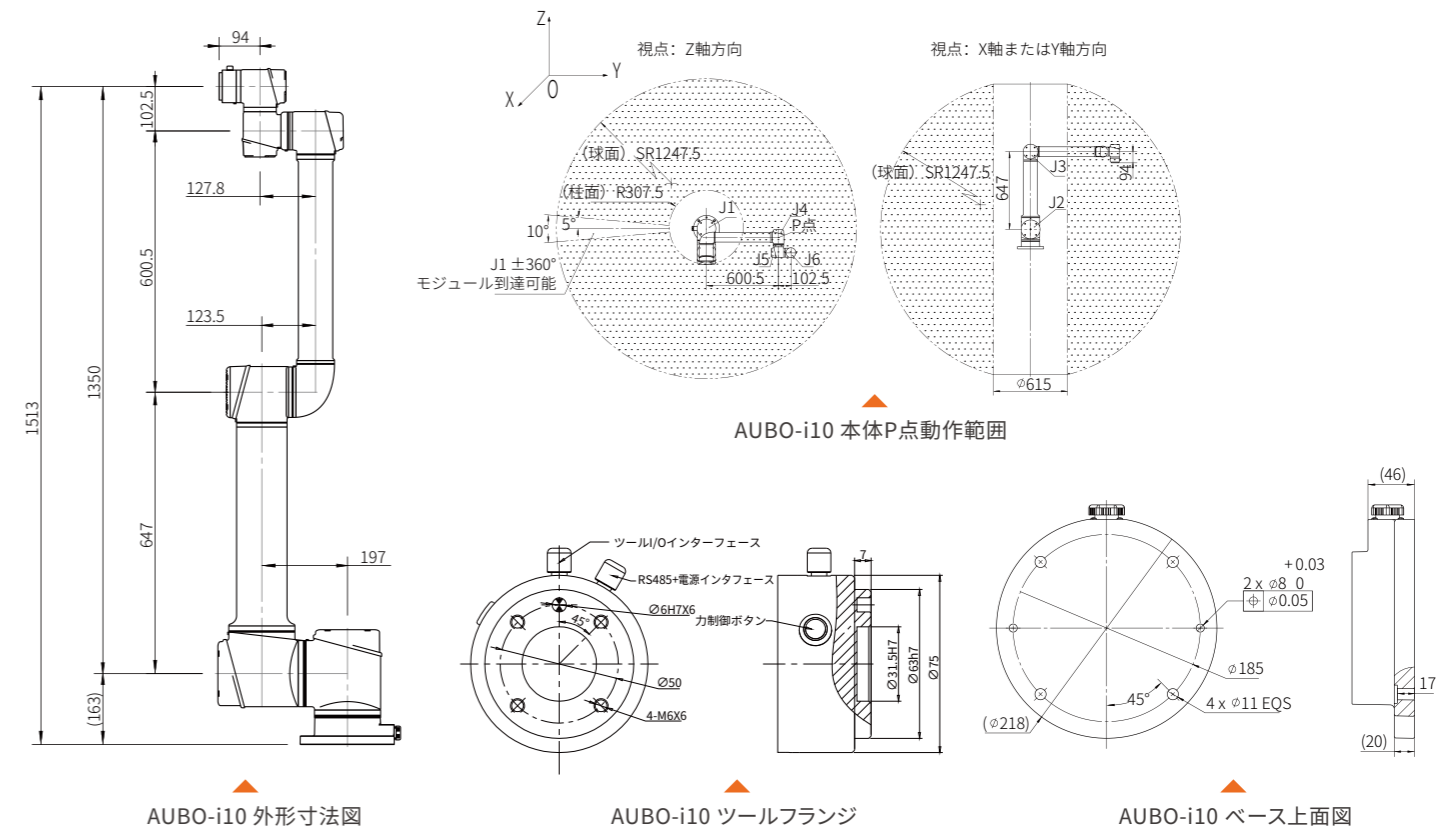
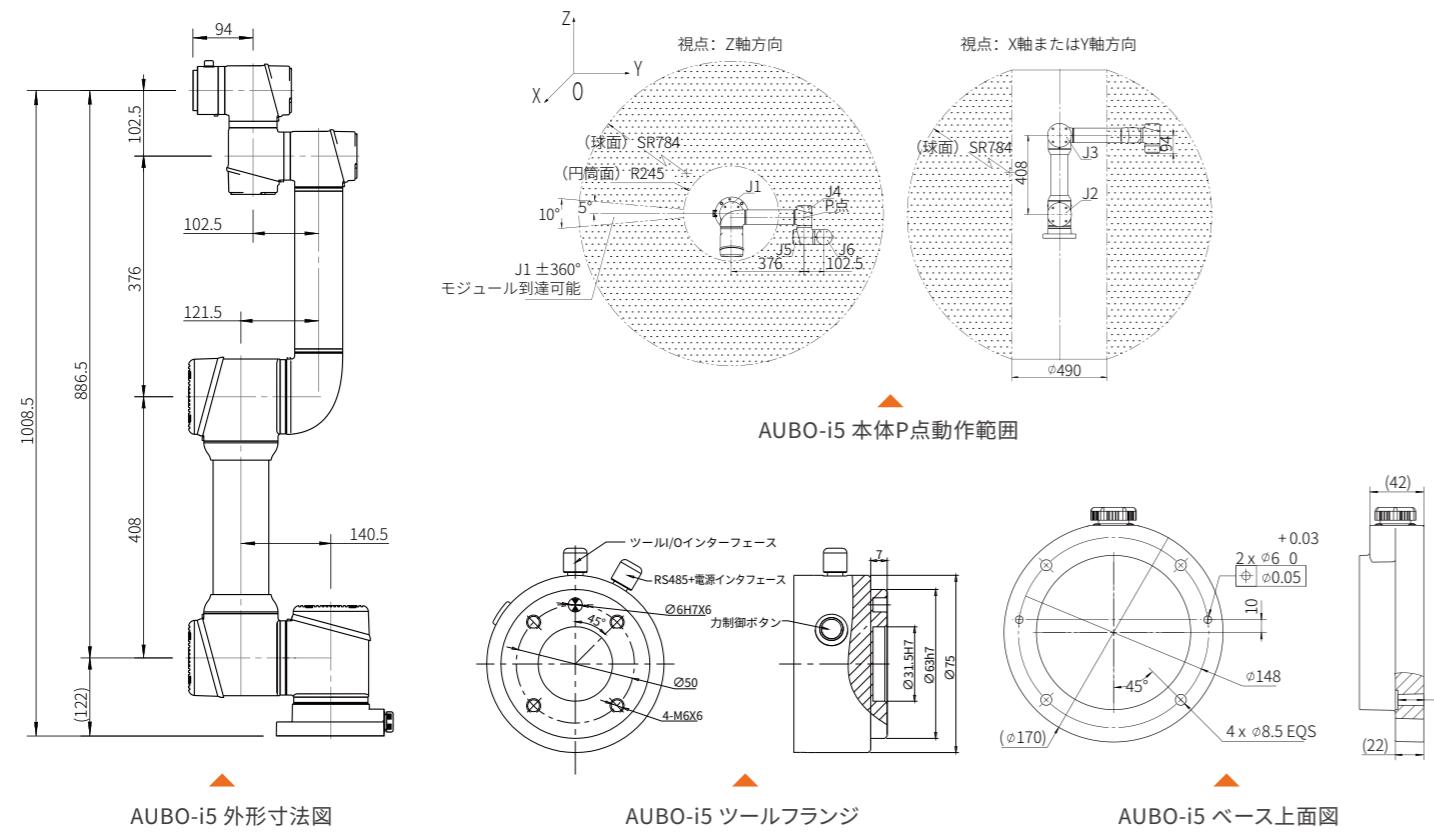
DIMENSION DRAWINGS

i7 寸法図



i5 寸法図

i10 寸法図

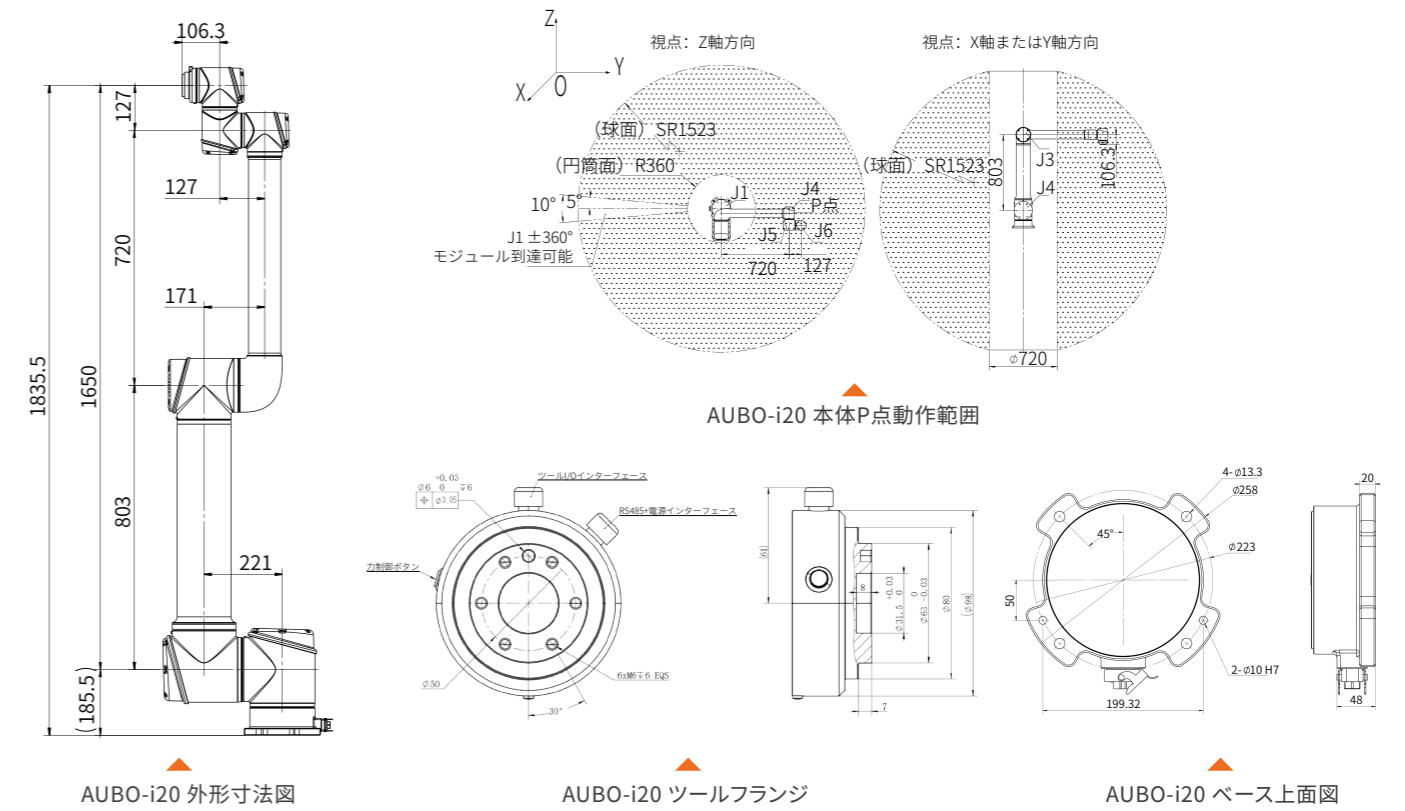
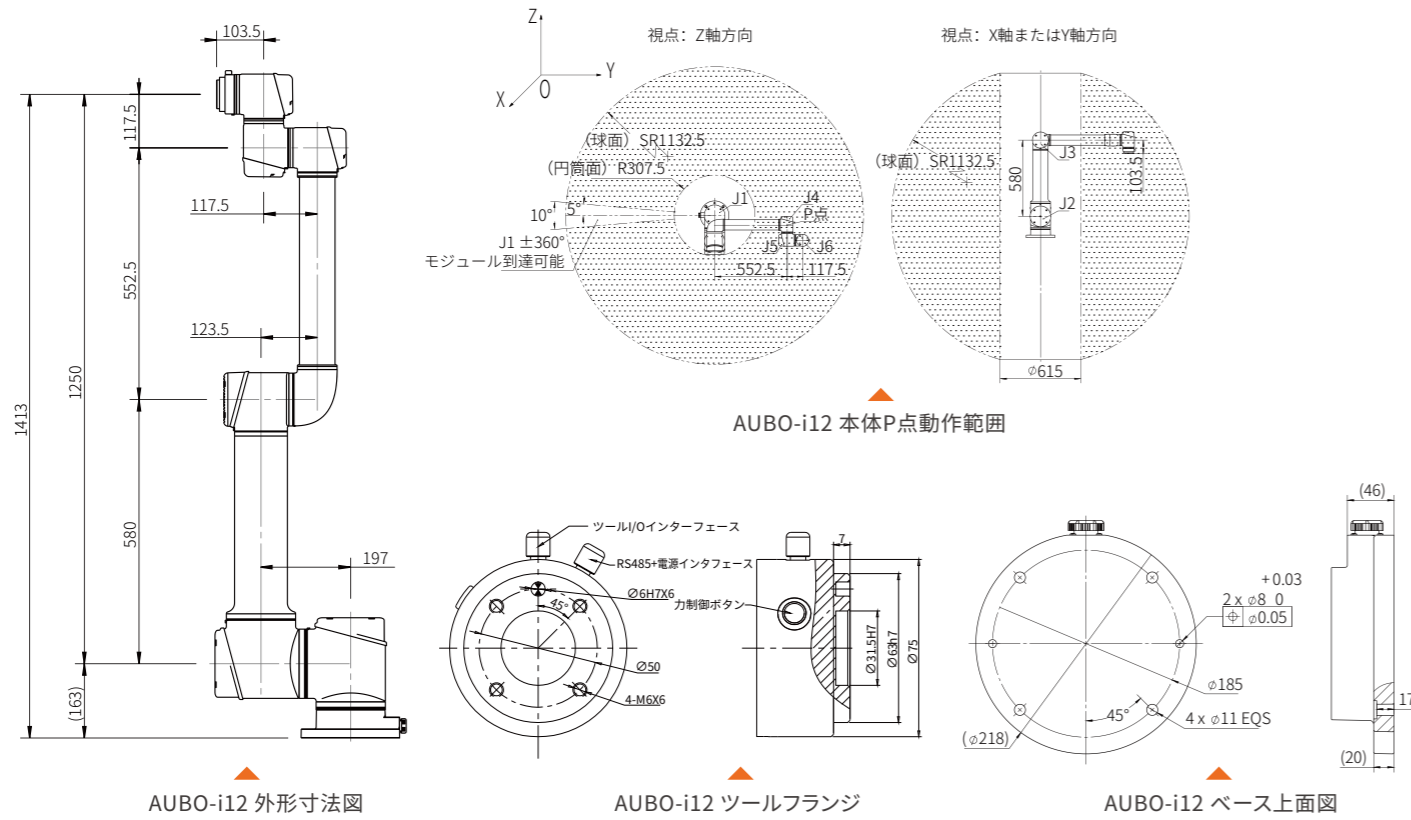


i12 寸法図

DIMENSION DRAWINGS

DIMENSION DRAWINGS

i20 寸法図



i16 寸法図

C5 寸法図

