

ciMoMa-GIANT

自走ロボットLDと
協働ロボットTMを一体化

- 導入時の **マッピング** → **走行テスト** → **ハンドリング**
一連動作を専門スタッフがサポート
- 協働ロボットの可搬質量は、最大 **20kg** まで選択可能
- 操作しやすいGUIを装備
- MoMaだけでなく他のロボットも複数台管理が可能な
一括管理システム「JOS」を準備



point

01

人の代わりとして

運搬作業+ワークの受渡を実行

point

02

◎ 省人化 ◎ 人作業の改善 ◎ 稼働時間の拡張

への解決策として

実績

- 部品の受取/受渡
- 周回移動しての環境測定

モバイルマニピュレータの仕様

| | | |
|-------------------|--|-----------------------------------|
| サイズ | 幅 750mm× 奥行 1220mm× 荷台高さ900mm | |
| 自走ロボット | LD-250 (オムロン社製) (※1) | |
| 協働ロボット | 可搬 12kg : TM12M / 可搬 14kg : TM14M / 可搬20kg : TM20M (※1) | |
| エンドエフェクタ | TM用 Plug&Play ハンド (Robotiq 社製、OnRobot 社製、SCHUNK 製等) (※2) | |
| 最大積載質量 | 約 40kg | |
| 稼働時間 | 4h 以上 | ※満充電からの使用 LDのバッテリーを使用 |
| 移動最高速度 | 950mm/sec | ※環境に合わせて速度は下げてください |
| 推奨通路幅 | 1600mm 以上 (通路中央部において旋回可能) 2500mm 以上 (本機互いすれ違いの場合) | |
| 安全機能 (動作モード切替) | 移動時 | (LDモード) : マニピュレータは HOME 位置で一時停止状態 |
| | マニピュレータ動作時 | (TMモード) : LDを非常停止状態とし走行不可 |

※1 ご使用にあたっては、弊社取り扱い説明書、及び各ロボットメーカーのユーザーズマニュアルをご熟読下さい。

※2 カスタムハンドの製作も承っております。

ciRobotics 株式会社

ciRobotics

URL : <https://www.cirobotics.jp/>



Youtube : <https://www.youtube.com/@ciRobotics>



モバイルコンピュータの操作画面

複数のジョブ(LDゴール&TM動作)を組み合わせたルート機能を搭載。回数を指定し、繰り返し実行可能。

主要なステータスはランプで確認

MoMaの状態を分かりやすくコメント表示

詳細ステータスは項目ごとにタブ切替で確認

※ ルート : 複数ジョブ (最大 4 個) の組み合わせ

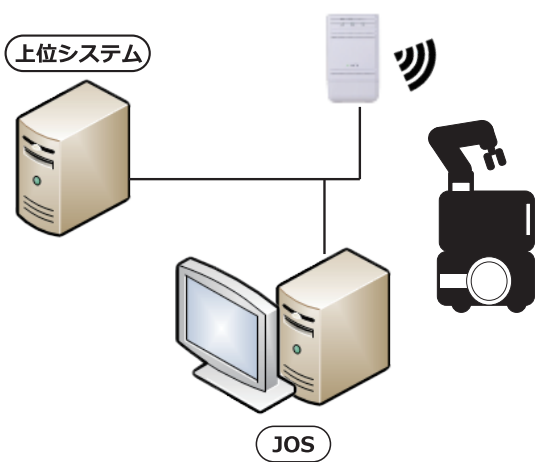
※ ジョブ : LDゴールと TM プログラムの組み合わせ

JOS (Job Ordering System)

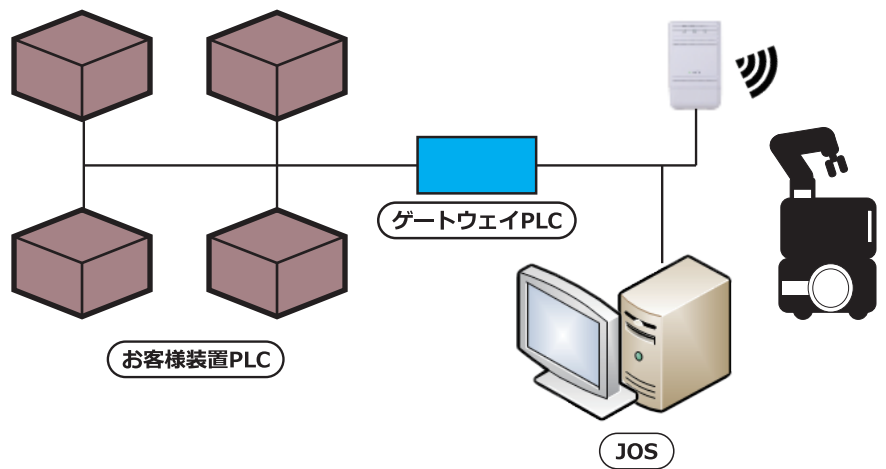
上位システムと各ロボットを連携する MiddleWare です。Job の発行、稼働状況監視を行えます。



例1 お客様上位システムとの連動



例2 お客様装置PLCシステムとの連動



本誌には主に機種のご選定に必要な内容を掲載し、ご使用上の注意事項等は掲載しておりません。
ご使用にあたっては、弊社取り扱い説明書及び各ロボットメーカーのユーザーズマニュアルをご熟読下さい。