

ciMoMa-SLIM

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、**4kg** **6kg** から選択可能
- 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



※写真:搭載協働ロボット TM5M-700

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 590mm× 奥行 700mm× 荷台高さ 900mm	
自走ロボット	LD-90 (オムロン社製) (※1)	
協働ロボット	可搬 6kg : TM5M-700 / 可搬 4kg : TM5M-900 (オムロン社製、又はテックマン社製) (※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	19kg	
稼働時間	5h 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	1200mm 以上 (通路中央部において旋回可能) 1800mm 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

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。

MoMaの状態を分かりやすくコメント表示

主要なステータスはランプで確認

詳細ステータスは項目ごとにタブ切替で確認

Route1 繰り返し回数: 10

ルート	LD	TM	Step
ジョブ1		Job1	
ジョブ2		Job2	
ジョブ3		Job3	
ジョブ4		Job4	
実行回数			5 / 10

MoMaの状態: ルート | ジョブ | メンテナンス1 (PW無し) | メンテナンス2 (PW有り) | エラーログ

※ ルート : 複数ジョブ (最大 4 個) の組み合わせ

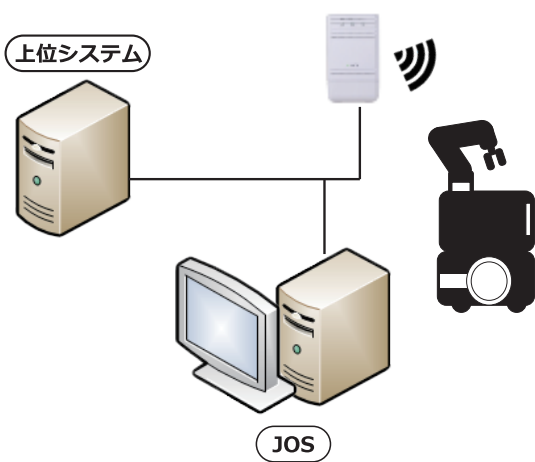
※ ジョブ : LDゴールと TMプログラムの組み合わせ

JOS (Job Ordering System)

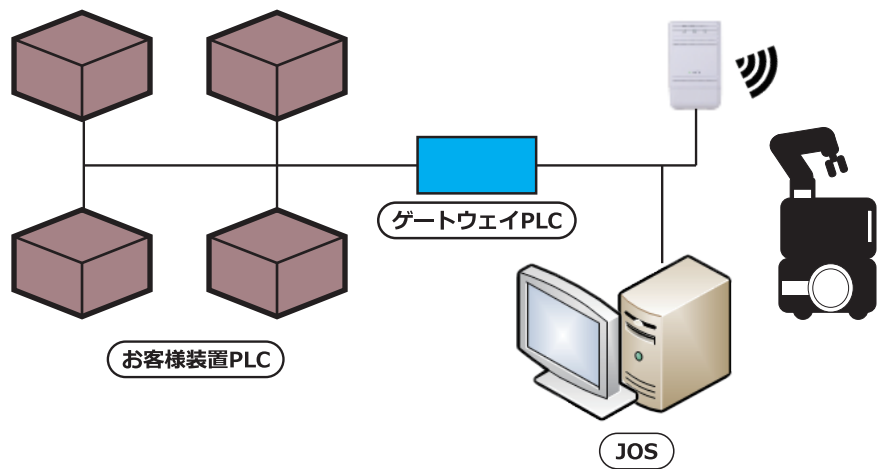
上位システムと各ロボットを連携する MiddleWare です。Job の発行、稼働状況監視を行えます。



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いません。
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。