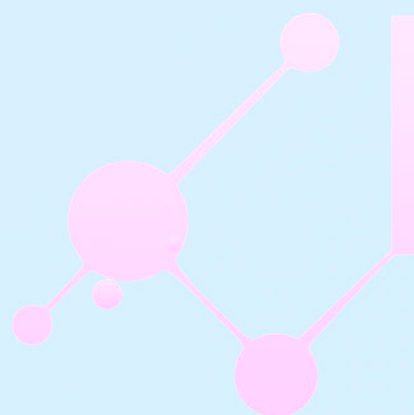




遨博智能
成就未来



遨博(北京)智能科技有限公司

地址: 北京市门头沟区莲石湖西路98号石龙
阳光大厦5号楼8层(研发)
电话: +86 010-60864660/88595839
网址: www.aubo-robotics.cn

遨博(江苏)机器人有限公司

地址: 江苏省常州市常州科教城中科创业中
心B座3层(生产)
电话: +86 0519-86339960
邮箱: info@aubo-robotics.cn



2020.11.30

AUBO | 遨博
协作





AU

Intelligence Changes World



BO

Collaboration Creates Future



COMPANY INTRODUCTION

公司介绍

遨博智能成立于2015年，旗下包括遨博北京研发中心、遨博江苏机器人生产基地以及分布在中国、美国、德国等地的多家子公司和办事处。是我国首家致力于协作机器人研发、生产和销售的企业。团队由院士挂帅、教授领衔、博士硕士支撑，约1/3为研发人员，覆盖了“机器人本体设计与优化”、“操作系统与软件开发”、“传感器与智能控制”、“机器视觉”等主要技术方向，为产品研发和前瞻性创新研究提供了强大的人才保障。

遨博智能承担两项国家重点项目，并主持制定多项协作机器人标准，其中包括国际标准15项，国家标准71项，行业标准3项等在内的百余项标准。已授权发明专利14项以及其他各项专利等共50余项。荣获国家高新技术企业、中关村高新技术企业、军民两用技术博览会优秀产品奖、恰佩克奖、科技创新奖、最具投资价值企业等多项殊荣。被IEEE Spectrum评为国际最具创新性和成长性的协作机器人企业。

遨博智能率先推出国内首个自主可控及核心部件国产化的i系列协作机器人，先后通过NRTL、CE、KCs、CR等国内外认证。成为国内首家以协作机器人产品形态获得ISO 13849 PL=d认证、ISO 10218认证的产品。凭借高安全、易操作、开放性等特点，广泛应用于3C电子、汽车零部件、家电、五金、医疗、教育、生活服务等多个行业领域。

遨博智能以轻型协作机器人为基础，融合工业互联网和工业大数据的设计理念，开拓全新的智能工业生产模式。集合众多优秀机器人集成伙伴，为客户提供一站式解决方案。销售辐射欧洲、北美、澳洲、亚太等地区。

遨博智能以“智能改变世界，协作成就未来”为理念，助力中国制造迈向“中国智造”。

AUBO

机械臂

自由度:	6
最大工作半径:	625mm
负载:	3 Kg
重量:	16 Kg
协同操作:	根据ISO 10218-1:2011进行协同操作，具备“安全适用的受监控停止”、“拖动示教”以及“功率与力限制”等协作机器人安全功能。
定位精度:	± 0.02 mm
末端速度:	≤1.9 m/s
平均功率:	150W
材料:	铝合金
环境湿度:	25-90%(无冷凝)
环境温度:	0-50° C
防护等级:	IP54
供电电源:	DC 48V
安装方式:	任意角度

运动轴

	运动范围	最大速度
关节1 基座:	± 175°	180° /s
关节2 肩部:	± 175°	180° /s
关节3 肘部:	± 175°	180° /s
关节4 腕部:	± 175°	180° /s
关节5 腕部:	± 175°	180° /s
关节6 腕部:	± 175° / 360 ° (选配)	180° /s

机械臂I/O 接口

电源输出	电流输出	数字量I/O	模拟量输入
12V/24 V	0.8A Max	4路Max (输入、输出 可配)	2路

控制柜

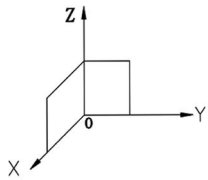
尺寸:	380mm*350mm*265mm
重量:	15Kg
连接线长度:	5m\ (可定制, 最长8m)
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus- RTU/TCP、Profinet (选配)
接口与开放性:	SDK (支持C\C++\Lua\Python开发)、支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50 - 60 Hz
防护等级:	IP43

控制柜I/O接口

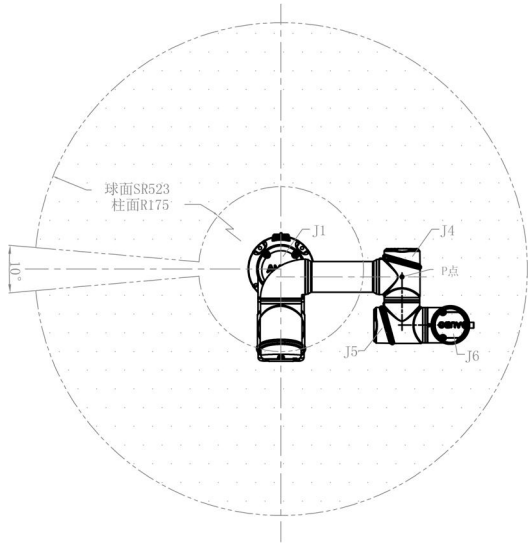
	普通I/O	安全I/O
数字量输入:	16	16
数字量输出:	16	16
模拟量输入:	4	-
模拟量输出:	4	-
输出电压:	24V	
输出电流:	3A Max	

示教器

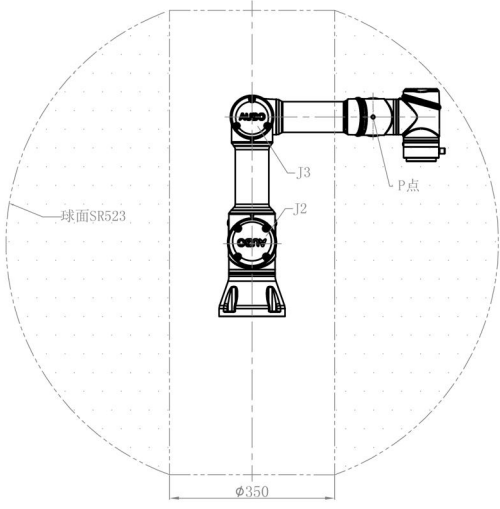
尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.57Kg
显示器:	12寸电阻式液晶触控屏
连接线长度:	4 m
防护等级:	IP43
颜色:	橙色+黑色



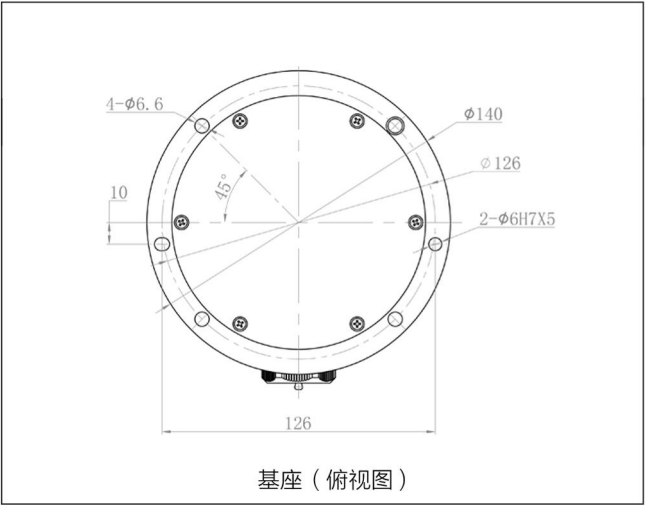
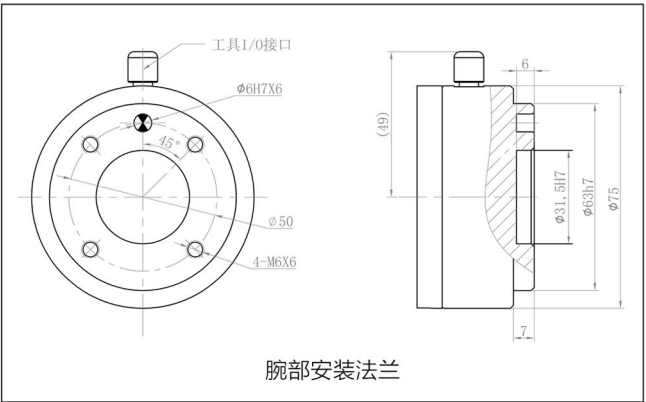
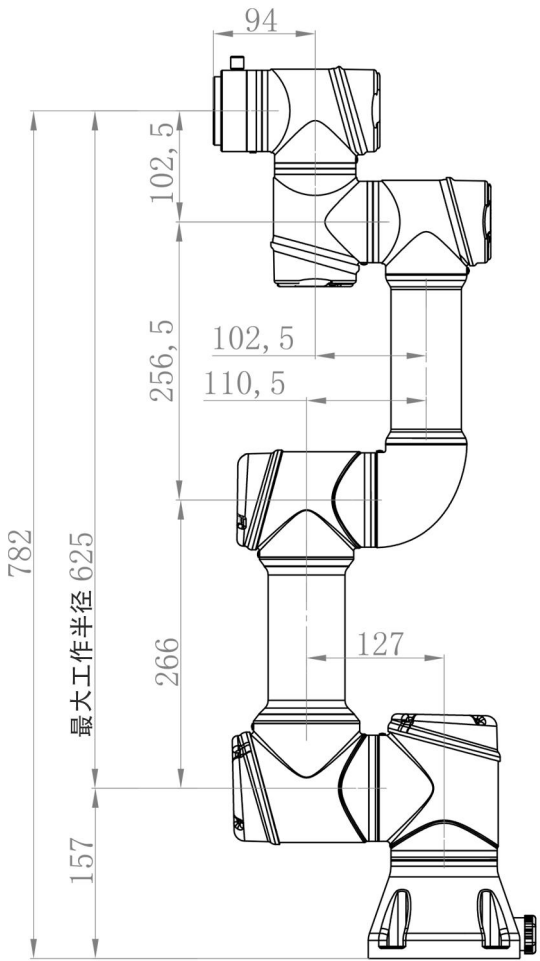
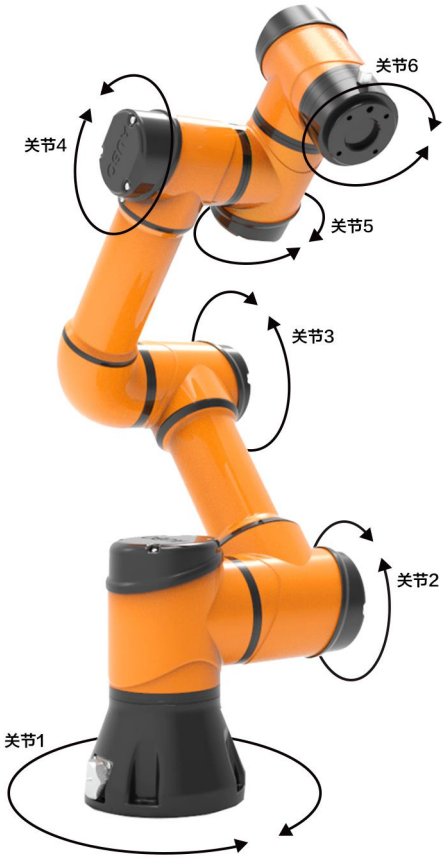
视角: 沿Z轴方向



视角: 沿X或Y轴方向



- 注: 1. 双点划线表示: 区域界线
2. 双点划线包容的空间区域为机械臂正装, 吊装和垂直安装建议机械臂最佳工作时工具端轨迹的区域
3. 机械臂工具端运动极限轨迹可能超出双点划线包容的空间区域
4. 双点划线包容的空间区域为一个缺陷的球面的内表面包含的空间区域和一个柱面外表面的空间区域的交集



AUBO i5/i5H

TECHNICAL SPECIFICATIONS

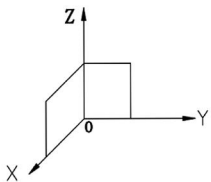
[技术参数]

机械臂

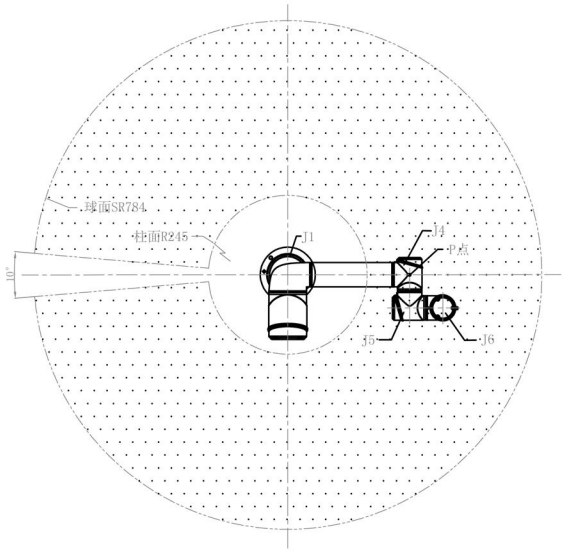
自由度:	6
最大工作半径:	886.5mm
负载:	5Kg
重量:	24 Kg
协同操作:	根据ISO 10218-1:2011进行协同操作，具备“安全适用的受监控停止”、“拖动示教”以及“功率与力限制”等协作机器人安全功能。
定位精度:	i5: $\pm 0.02\text{ mm}$ i5H: 0.05 mm
末端速度:	i5: $\leq 2.8\text{ m/s}$ i5H: $\leq 4.0\text{ m/s}$
平均功率:	i5: 200W i5H: 500W
材料:	铝合金
环境湿度:	25-90%(无冷凝)
环境温度:	0-50° C
防护等级:	IP54
供电电源:	DC 48V
安装方式:	任意角度

运动轴

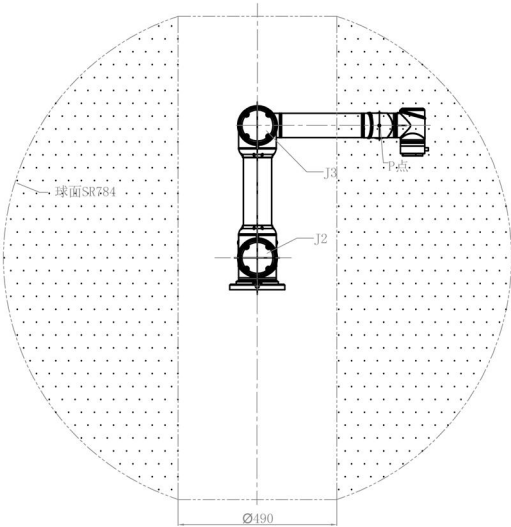
运动范围	运动范围	i5标准版最大速度	i5H版最大速度
------	------	-----------	----------



视角：沿Z轴方向



视角：沿X或Y轴方向



注：1.双点划线表示:区域界线
2.双点划线包容的空间区域为机械臂正装、吊装和垂直安装建议机械臂最佳工作空间，超出末端可达范围

AUBO i10

TECHNICAL SPECIFICATIONS

【技术参数】



机械臂

自由度:	6
最大工作半径:	1350mm
负载:	10Kg
重量:	38.5 Kg
协同操作:	根据ISO 10218-1:2011进行协同操作，具备“安全适用的受监控停止”、“拖动示教”以及“功率与力限制”等协作机器人安全功能。
定位精度:	± 0.03mm
末端速度:	≤4.0m/s
平均功率:	500W
材料:	铝合金
环境湿度:	25-90%(无冷凝)
环境温度:	0-50° C
防护等级:	IP54
供电电源:	DC 48V
安装方式:	任意角度

运动轴

运动范围	最大速度
关节1 基座:	± 175°
关节2 肩部:	± 175°
关节3 肘部:	± 175°
关节4 腕部:	± 175°
关节5 腕部:	± 175°
关节6 腕部:	± 175° / 360° (选配)

机械臂I/O 接口

电源输出	电流输出	数字量I/O	模拟量输入
12V/24 V	0.8A Max	4路Max (输入、输出 可配)	2路

控制柜

尺寸:	380mm*350mm*265mm
重量:	15Kg
连接线长度:	5m\ (可定制, 最长8m)
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus- RTU/TCP、Profinet(选配)
接口与开放性:	SDK (支持C/C++\Lua\Python开发)、支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50 - 60 Hz
防护等级:	IP43

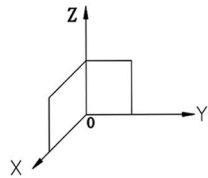
控制柜I/O接口

	普通I/O	安全I/O
数字量输入:	16	16
数字量输出:	16	16
模拟量输入:	4	-
模拟量输出:	4	-
输出电压:	24V	
输出电流:	3A Max	

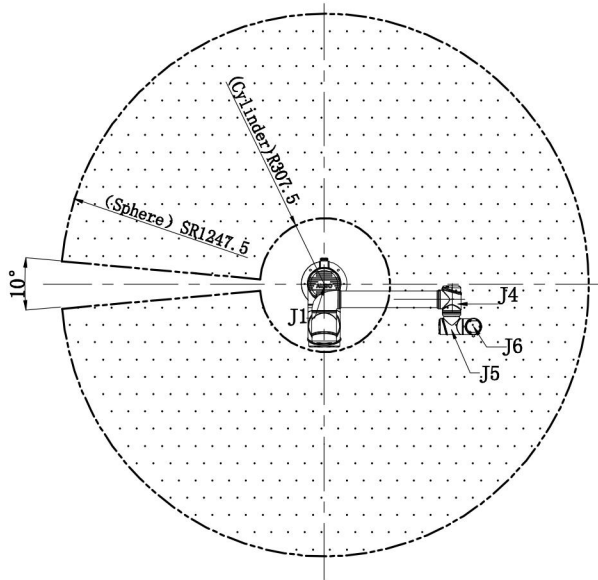


示教器

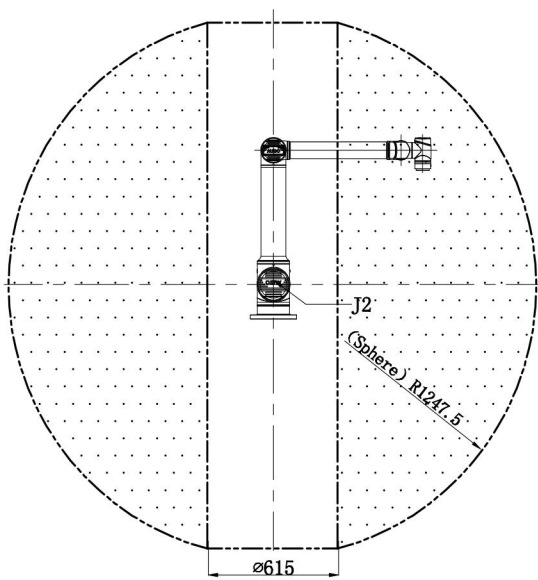
尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.57 Kg
显示器:	12寸电阻式液晶触控屏
连接线长度:	4 m
防护等级:	IP43
颜色:	橙色+黑色



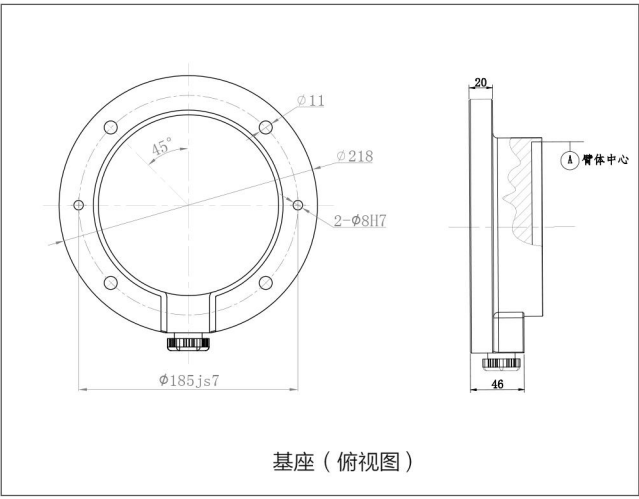
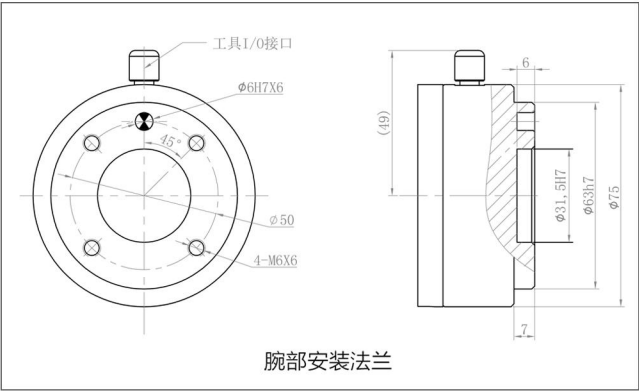
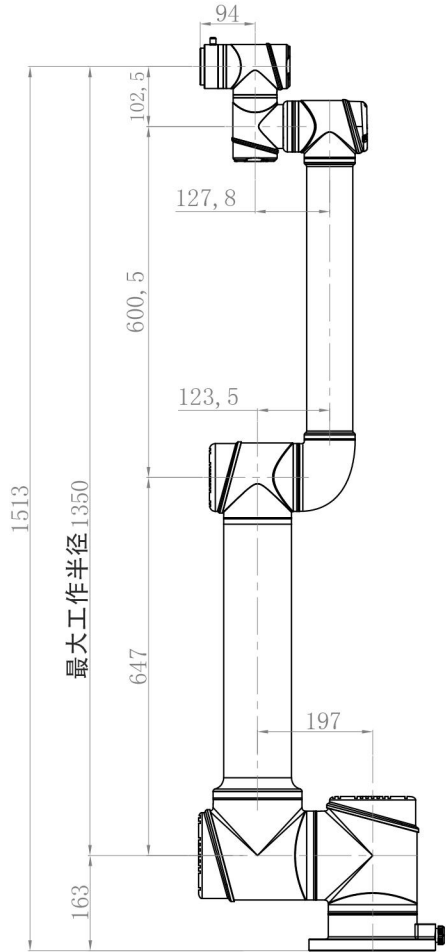
视角: 沿Z轴方向



视角: 沿X或Y轴方向



- 注: 1. 双点划线表示: 区域界线
2. 双点划线包容的空间区域为机械臂正装, 吊装和垂直安装建议机械臂最佳工作时工具端点轨迹的区域
3. 机械臂工具端点运动极限轨迹可能超出双点划线包容的空间区域
4. 双点划线包容的空间区域为一个缺陷的球面的内表面包含的空间区域和一个柱面外表面的空间区域的交集

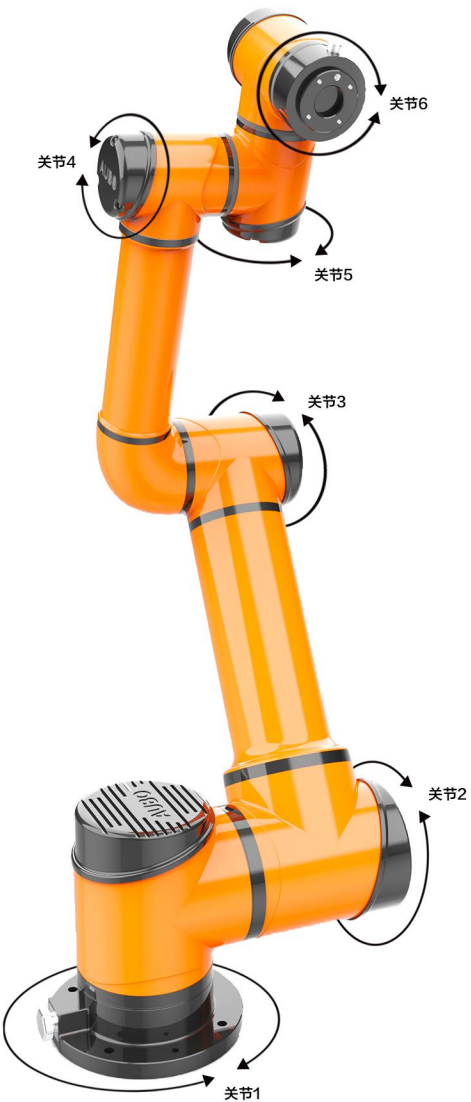


因产品迭代相关参数变动不再另行通知，最终解释权归遨博所有。

AUBO i16

TECHNICAL SPECIFICATIONS

【技术参数】



机械臂

自由度:	6
最大工作半径:	967.5mm
负载:	16Kg
重量:	38 Kg
协同操作:	根据ISO 10218-1:2011进行协同操作，具备“安全适用的受监控停止”、“拖动示教”以及“功率与力限制”等协作机器人安全功能。
定位精度:	± 0.03mm
末端速度:	≤3.0m/s
平均功率:	600W
材料:	铝合金
环境湿度:	25-90%(无冷凝)
环境温度:	0-50° C
防护等级:	IP54
供电电源:	DC 48V
安装方式:	任意角度

运动轴

关节	运动范围	最大速度
关节1 基座:	± 175°	180° /s
关节2 肩部:	± 175°	180° /s
关节3 肘部:	± 175°	267° /s
关节4 腕部:	± 175°	180° /s
关节5 腕部:	± 175°	180° /s
关节6 腕部:	± 175°	180° /s

机械臂I/O 接口

电源输出	电流输出	数字量I/O	模拟量输入
12V/24 V	0.8A Max	4路Max (输入、输出 可配)	2路

控制柜

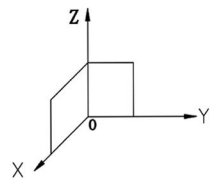
尺寸:	380mm*350mm*265mm
重量:	15Kg
连接线长度:	5m\ (可定制, 最长8m)
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus- RTU/TCP、Profinet(选配)
接口与开放性:	SDK (支持C/C++\Lua\Python开发)、支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50 - 60 Hz
防护等级:	IP43

控制柜I/O接口

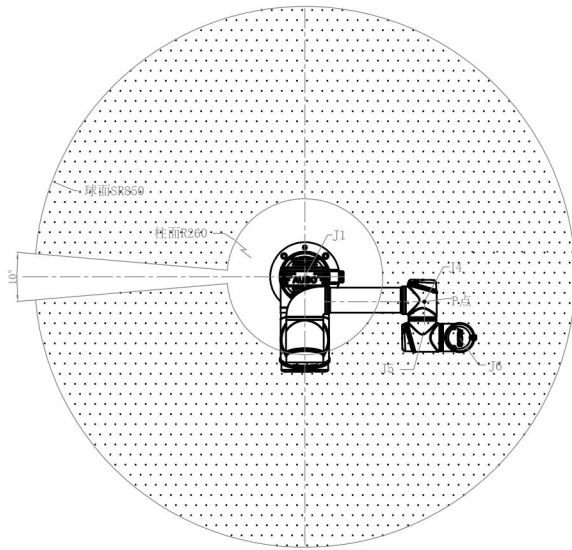
	普通I/O	安全I/O
数字量输入:	16	16
数字量输出:	16	16
模拟量输入:	4	-
模拟量输出:	4	-
输出电压:	24V	
输出电流:	3A Max	

示教器

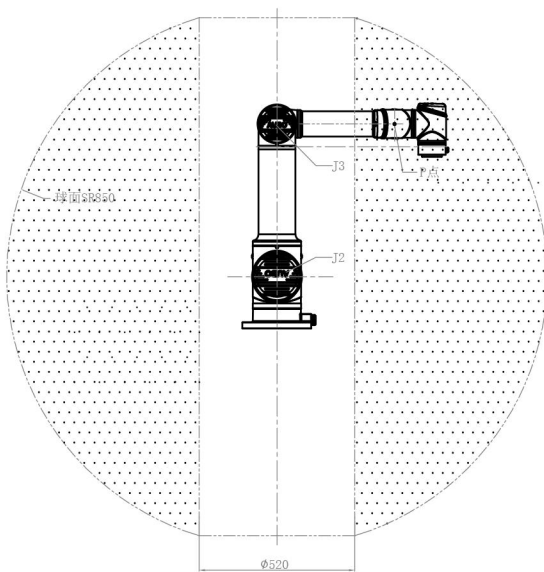
尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.57 Kg
显示器:	12寸电阻式液晶触控屏
连接线长度:	4 m
防护等级:	IP43
颜色:	橙色+黑色



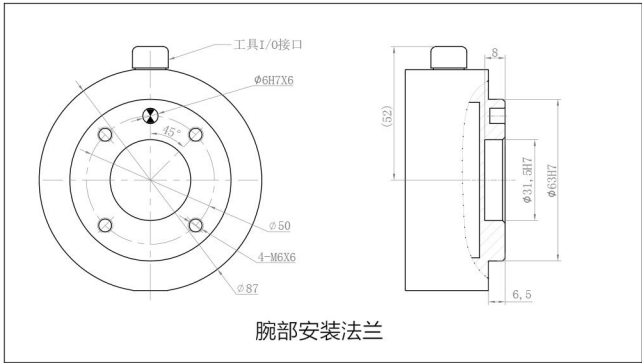
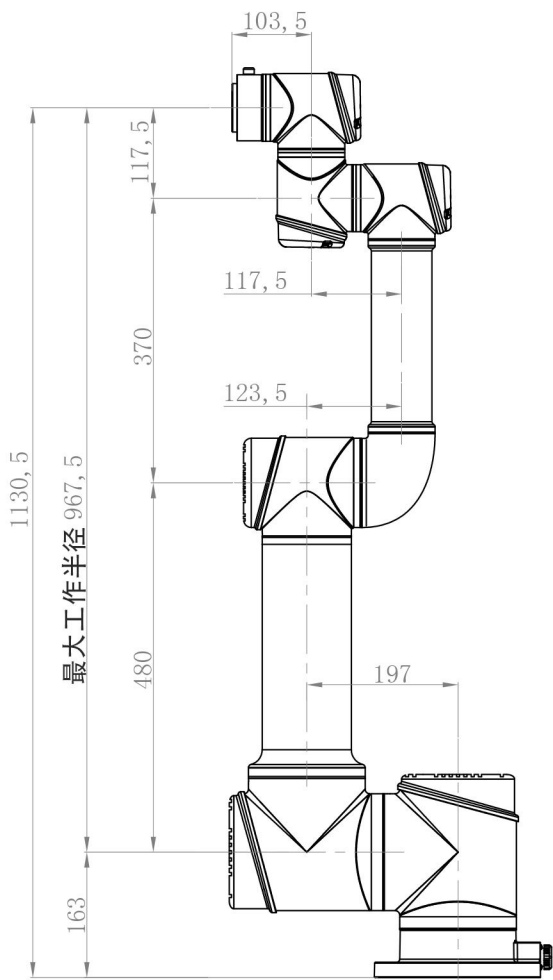
视角：沿Z轴方向



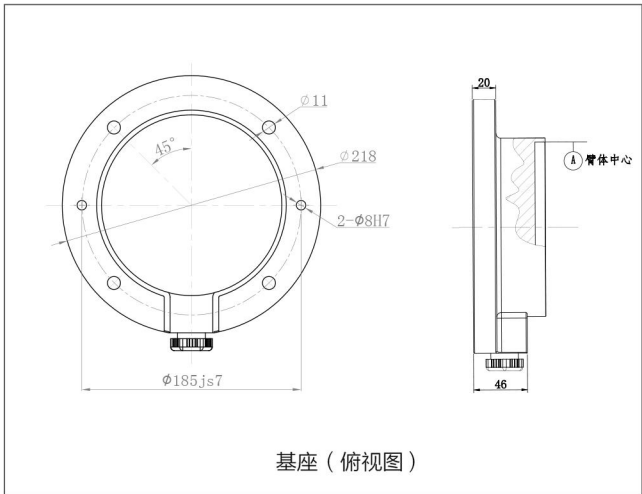
视角：沿X或Y轴方向



- 注：1.双点划线表示:区域界线
2.双点划线包容的空间区域为机械臂正装，吊装和垂直安装建议机械臂最佳工作时工具端点轨迹的区域
3.机械臂工具端点运动极限轨迹可能超出双点划线包容的空间区域
4.双点划线包容的空间区域为一个缺陷的球面的内表面包含的空间区域和一个柱面外表面的空间区域的交集



腕部安装法兰



基座（俯视图）

机械臂

自由度:	6
最大工作半径:	625mm
负载:	3 Kg
重量:	16 Kg
协同操作:	根据ISO 10218-1:2011进行协同操作，具备“安全适用的受监控停止”、“拖动示教”以及“功率与力限制”等协作机器人安全功能。
定位精度:	± 0.1 mm
末端速度:	≤1.9 m/s
平均功率:	150W
材料:	铝合金
环境湿度:	25-90%(无冷凝)
环境温度:	0-50° C
防护等级:	IP54
供电电源:	DC 48V
安装方式:	任意角度

运动轴

运动范围	最大速度
关节1 基座:	± 175° 180° /s
关节2 肩部:	± 175° 180° /s
关节3 肘部:	± 175° 180° /s
关节4 腕部:	± 175° 180° /s
关节5 腕部:	± 175° 180° /s
关节6 腕部:	± 175° 180° /s

机械臂I/O 接口

电源输出	电流输出	数字量I/O	模拟量输入
12V/24 V	0.8A Max	4路Max (输入、输出 可配)	2路

控制柜

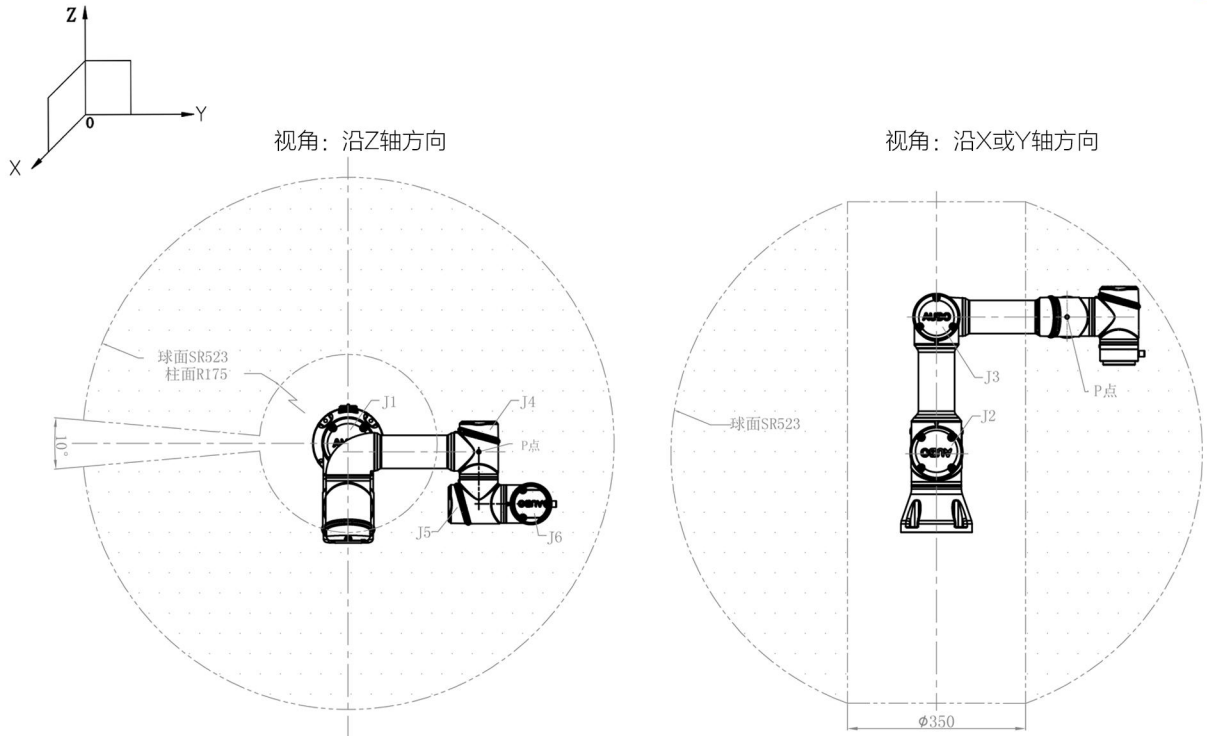
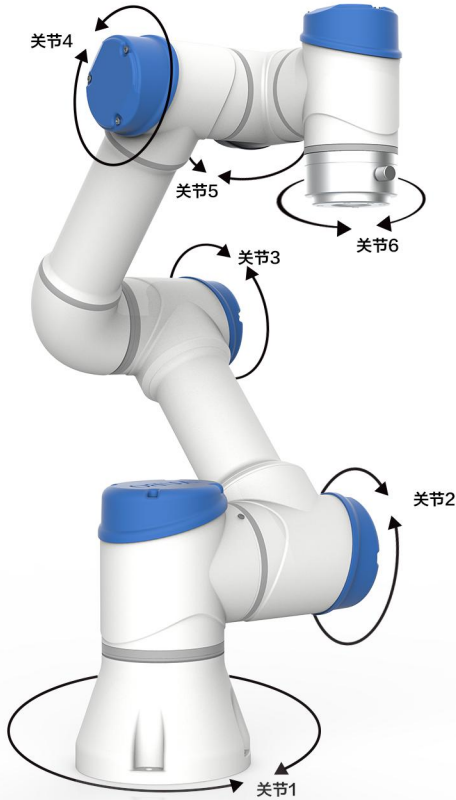
尺寸:	380mm*350mm*265mm
重量:	15Kg
连接线长度:	5m(可定制, 最长8m)
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus- RTU/TCP、Profinet(选配)
接口与开放性:	SDK (支持C/C++\Lua\Python开发)、支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50 - 60 Hz
防护等级:	IP43

控制柜I/O接口

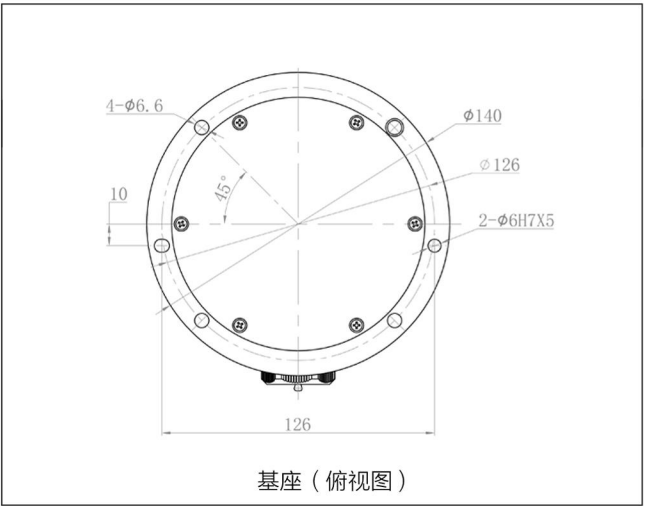
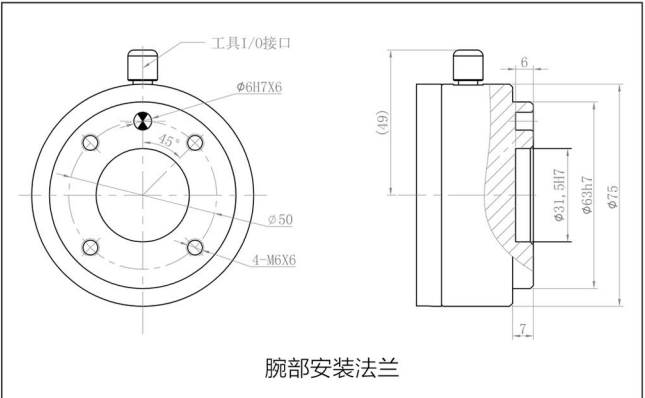
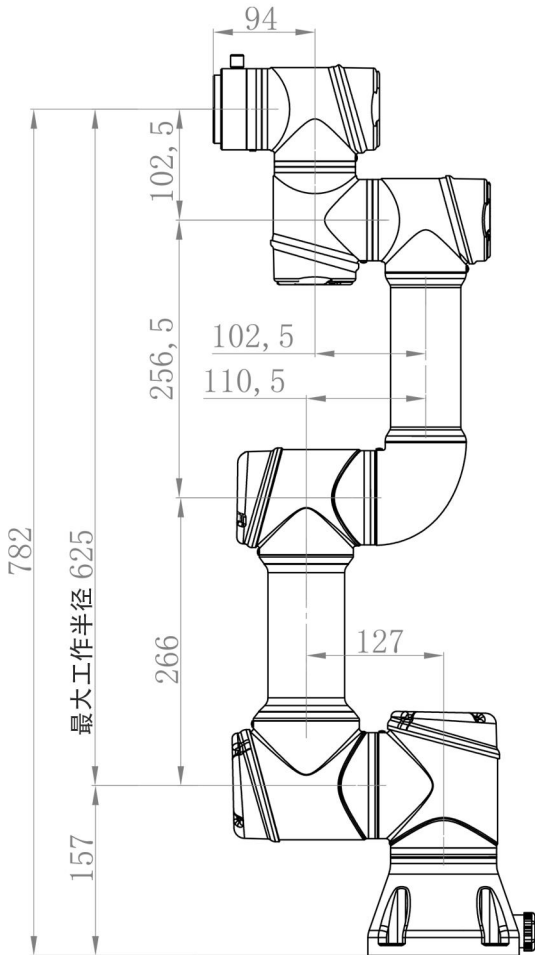
普通I/O	安全I/O
数字量输入:	16
数字量输出:	16
模拟量输入:	-
模拟量输出:	-
输出电压:	24V
输出电流:	3A Max

示教器

尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.57Kg
显示器:	12寸电阻式液晶触控屏
连接线长度:	4 m
防护等级:	IP43
颜色:	蓝色+白色



注: 1. 双点划线表示: 区域界线
2. 双点划线包容的空间区域为机械臂正装, 吊装和垂直安装建议机械臂最佳工作时工具端轨迹的区域
3. 机械臂工具端运动极限轨迹可能超出双点划线包容的空间区域
4. 双点划线包容的空间区域为一个缺陷的球面的内表面包含的空间区域和一个柱面外表面的空间区域的交集



[技术参数]

自由度:	6
最大工作半径:	886.5mm
负载:	5Kg
重量:	24 Kg
协同操作:	根据ISO 10218-1:2011进行协同操作，具备“安全适用的受监控停止”、“拖动示教”以及“功率与力限制”等协作机器人安全功能。
定位精度:	± 0.1mm
末端速度:	≤2.8 m/s
平均功率:	200W
材料:	铝合金
环境湿度:	25-90%(无冷凝)
环境温度:	0-50° C
防护等级:	IP54
供电电源:	DC 48V
安装方式:	任意角度

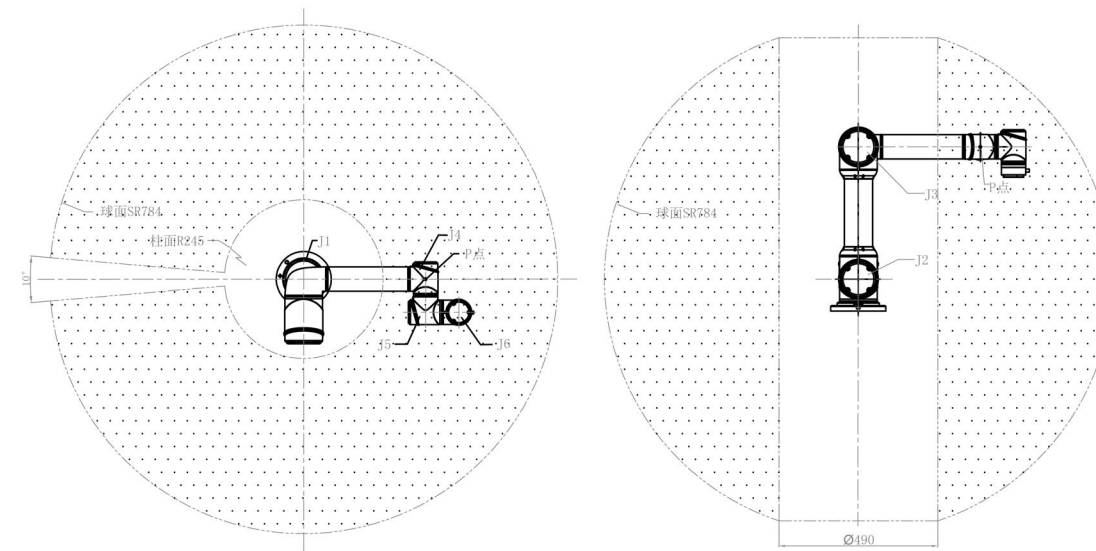
关节1 基座:	$\pm 175^\circ$	147° /s
关节2 肩部:	$\pm 175^\circ$	147° /s
关节3 肘部:	$\pm 175^\circ$	147° /s
关节4 腕部:	$\pm 175^\circ$	180° /s
关节5 腕部:	$\pm 175^\circ$	180° /s
关节6 腕部:	$\pm 175^\circ$	180° /s

电源输出	电流输出	数字量I/O	模拟量输入
12V/24 V	0.8A Max	4路Max (输入、输出 可配)	2路

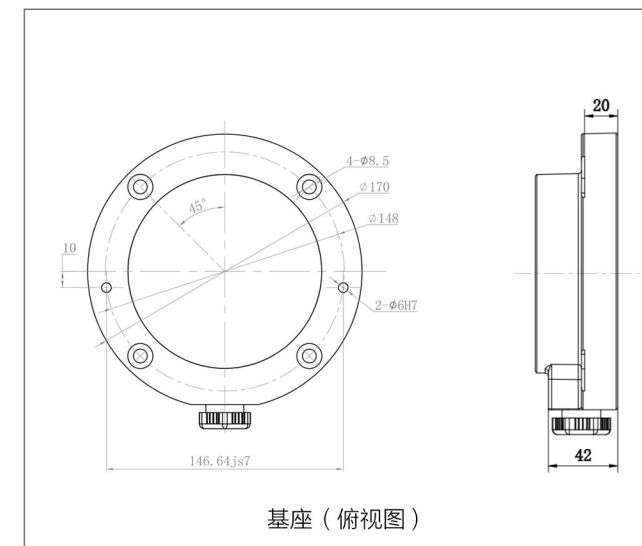
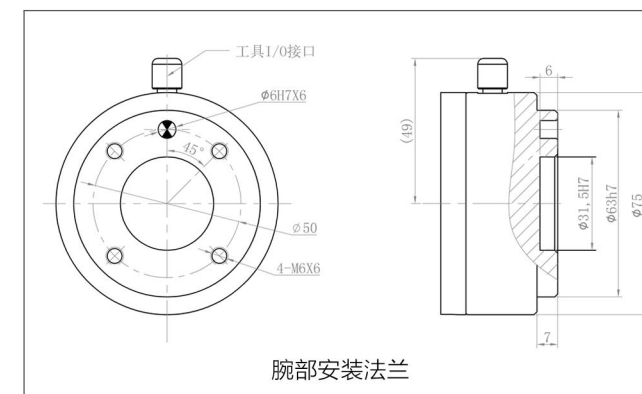
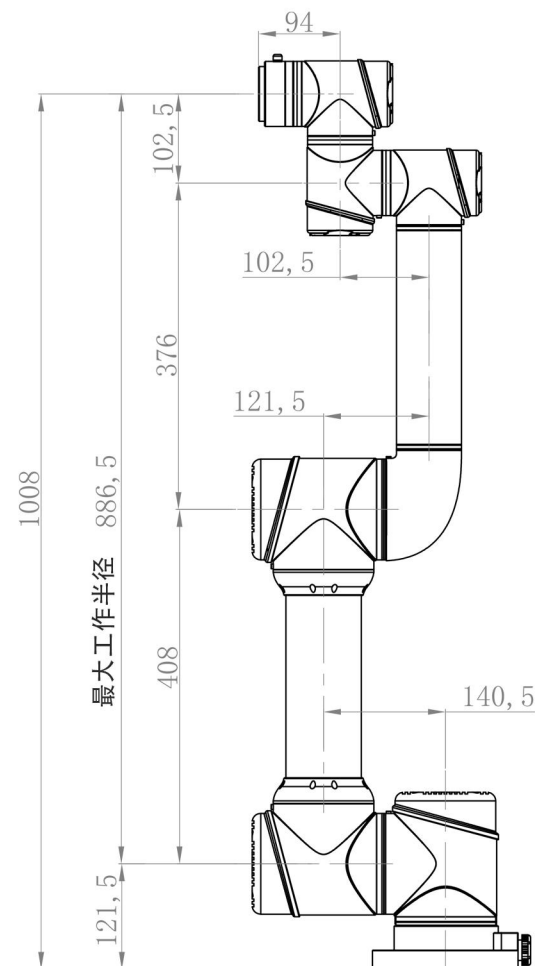
尺寸:	380mm*350mm*265mm
重量:	15Kg
连接线长度:	5m\(\可定制, 最长8m\)
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus-RTU/TCP、Profinet(选配)
接口与开放性:	SDK (支持C\+ \+ \Lua\Python开发)、 支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50-60 Hz
防护等级:	IP43

控制柜I/O接口	普通I/O	安全I/O
数字量输入:	16	16
数字量输出:	16	16
模拟量输入:	4	-
模拟量输出:	4	-
输出电压:	24V	
输出电流:	3A Max	

尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.57 Kg
显示器:	12寸电阻式液晶触控屏
连接线长度:	4 m
防护等级:	IP43
颜色:	蓝色+白色



注: 1. 双点划线表示: 区域界线
2. 双点划线包容的空间区域为机械臂正装, 吊装和垂直安装建议机械臂最佳工作时工具端轨迹的区域
3. 机械臂工具端运动极限轨迹可能超出双点划线包容的空间区域
4. 双点划线包容的空间区域为一个缺陷的球面的内表面包含的空间区域和一个柱面外表面的空间区域的交集



因产品迭代相关参数变动不再另行通知，最终解释权归微博所有。

应用案例

机床上下料

应用简述

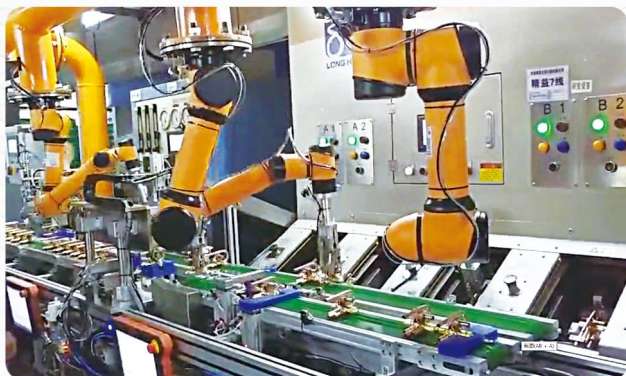
通过机器人与流水线、自动化生产设备进行人机协作、多机协作，完成多工位、多环节、多品种的连接与切换。从而提高生产效率和良率。六自由度关节设计可以让协作机器人更好的规划完成复杂运动路径，避开狭小空间内的障碍物。适用于各种机床、流水线、智能仓储等环境的上下料应用。



AUBO-i5注塑机上下料应用



AUBO-i5机床上下料应用



AUBO-i5检测设备上下料应用



AUBO-i5 油压机拉伸线上下料应用

视觉分拣码垛

应用简述

对无序来料自动识别、定位和分拣，完成有序码放。可根据应用环境选用坐标定位抓取、2D视觉定位、3D视觉定位等，协作机器人可以很好的优化抓取和码放的路径，适用于智能仓储、无人库房、医药食品、日化产品等多个领域。



AUBO-i5 2D视觉分拣码垛应用

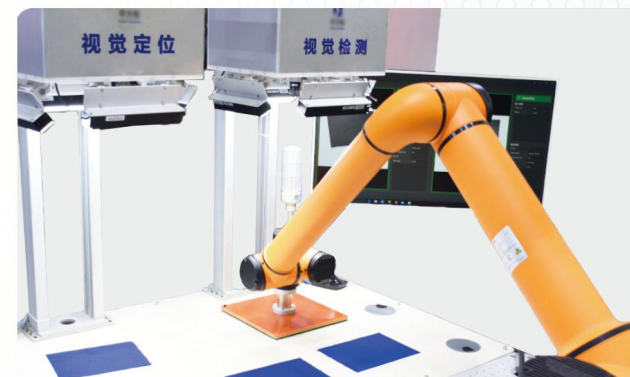


AUBO-i5 3D视觉分拣码垛应用

检测上下料

应用简述

配合检测设备对目标物进行多点移动观测，接收检测设备判断检测结果，并按指定规则进行分拣放置。协作机器人可以很好的配合目标件和外围设备的特点，完成对瑕疵的检测与分类。适用于适用于3C电子、金属加工、洗车配件、制衣、纺织品等行业。



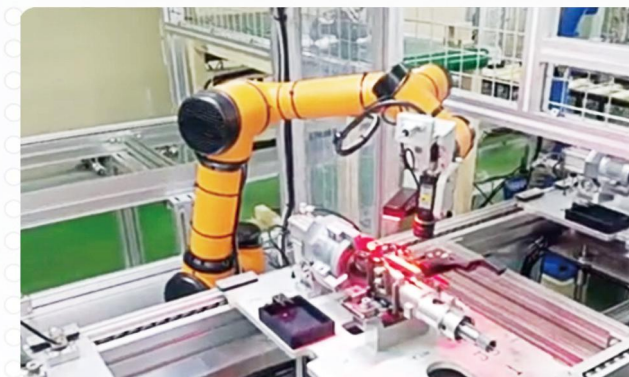
AUBO-i10双视觉布料检验应用



AUBO-i5视觉工件检测应用



AUBO-i5 PCBA检测上下料应用



AUBO-i5 汽车配件视觉检测应用

更多应用

焊接、无人零售、装配、教育、医疗、军工、航天……遨博协作机器人的通用性已大范围适用于各个领域。未来，将有更多外围设备加入基于协作机器人的智能生态系统。



AUBO-i5焊接应用



AUBO-i5华为实验室应用



AUBO-i10无人零售应用



AUBO-i5 PCB板元件插装应用



AUBO-i5视觉螺丝锁付应用



AUBO-i5教学实训应用

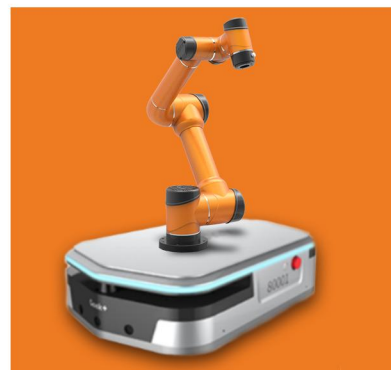
遨博机器人创新应用生态

AUBO Ecosystem welcome more developers to join in!



应用开发领域

末端工具·视觉系统·传感器·移动平台·附件



聚智慧·创未来



FOXCONN

HUAWEI



Lenovo

oppo



海康威视
HIKVISION



HAEI'S
哈尔斯



DunAn
盾安环境

CATERPILLAR

Valeo
法雷奥

SUPOR
苏泊尔



绿的谐波
leaderdrive

L'OREAL
PROFESSIONNEL



LEO利欧

ASM
Assembly Systems

NRB

Panasonic
松下电器



中国中车
CRRC



Haier
海尔

GREE格力



SICK
Sensor Intelligence.



Rochu 柔融

Geek+

ROBOTIQ



ALSONTECH



平方和
HOMA SQUARES TECH

因时机器人
INSPIRE-ROBOTS

KINGTECH

ZhiSENSOR

WELINKIRT

京尔
JINGER

CircleTAC

igus

LOGIC
ROBOTICS

DEPRAG
machines unlimited

Hypersen

更多合作伙伴正在加盟中.....

智造， 不是未来， 是现在。

工业4.0为中国工业生产提供了新的思路。近年来，随着工业化和信息化融合的稳步推进，中国智能制造得到了全社会的广泛关注，而机器人作为智能制造中的重要载体，被称作是“制造业皇冠上的明珠”。正因如此，遨博协作机器人顺势而生，旨在助力“中国制造2025”。

现代制造“小批量高混合”的个性化、柔性化需求日益增多，自动化应用和流程也变得越来越多样化，随着新基建的推进，智能制造将成为主流生产力。对于遨博协作机器人而言，无论您要生产优化还是智能转型，我们都将为您提供最灵活的个性化解决方案，致力于让您的生产变的更为高效，更具竞争力。



AUBO
国产协作机器人的先行者