ロボット知能化技術の更なる進化を図る

Hangzhou Iplusmobot Technology Co., Ltd.

中国　杭州市浜江区東冠路611号金盛科技園8号棟1階

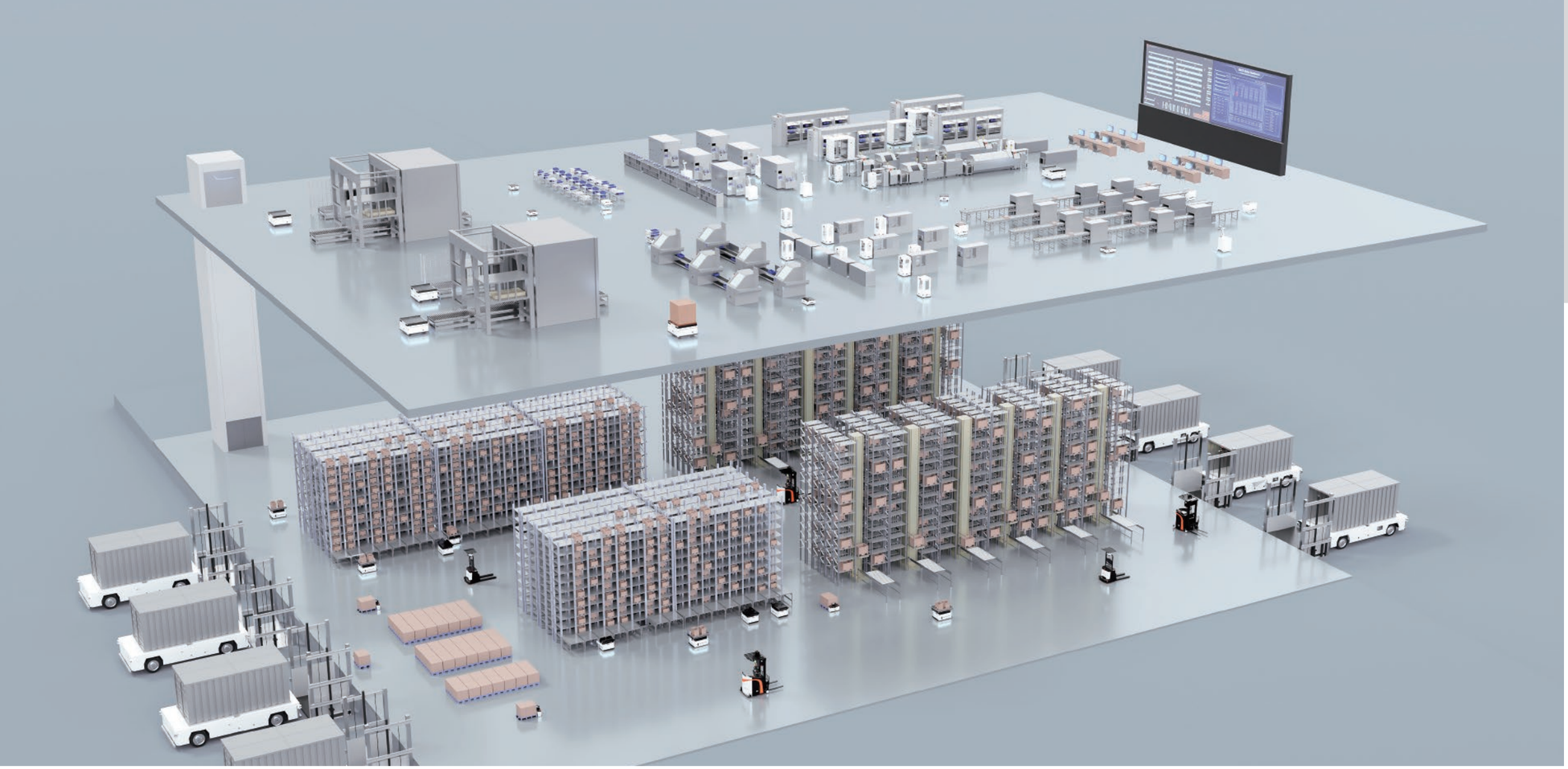
E. overseas@iplusbot.com

IPLUS MOBOT

インテリジェント搬送ロボット

スマート製造領域で物流革新をリード

www.iplusmobot.jp



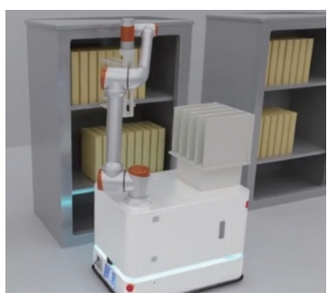
製品特徴

- 端から端まで
  自動化高精度作業
- 高速人間追従技術
- 動的な人流れを行き交う技術
- 自由度高い協働ロボット技術
- 視覚誘導技術

スマートファクトリーと物流に革新を引き起こす先導者

IPLUSMOBOTはグローバルにおける自律走行搬送ロボット分野の先行企業であり、中国製造業と物流業界では自律走行搬送ロボット（AMR）の市場シャア1位となっています。

（RUIGONGYE.comの市場調査データによる）。IPLUSMOBOTは2016年に創立で、本部は中国杭州にあり、天津、深 に分社を設立しています。IPLUS MOBOTは製造業に向けて物流自動化、デジタル化、スマート化の製品とソリューションを提供し、生産及びリソース配置の効率など、全体的な稼働効率を向上させることに支援しています。現在は、半導体、FPD、電子工業、リチウム電池、太陽光発電、自動車、航空、家電、医薬品、エネルギー、食品加工などの様々な業界に渡り200以上のお客様にサービスを提供しています。



IPLUSMOBOT スマートファクトリーの物流に革新を引き起こす先導者

高度な自動化、人と共存、協働作業、次世代の工業自動化

多様なニーズ	IPLUSMOBOT 特長
レイアウト変更に面倒だと思うし、変更したくない	SLAM誘導で、磁気テープなどを床面に敷設しなくても高精度に走行できる。
労働力減少による人件費の増加	自律移動ロボットが運搬作業を担うことで，労働力不足の代替として省人化可能。
ロボットにティーチングが難しく、プログラミングは苦手	モジュール化したプログラミングUI、初心者でも簡単にできる
ロボットを導入したいのに、人が行き交う環境で安全に心配	前後障害探知センサー、安全性アルゴリズムによる、人が行き交う環境でも安心
多品種少量生産で作業の変更が柔軟に対応できるならいいけど	前後障害探知センサー、安全性アルゴリズムによる、人が行き交う環境でも安心

EMMA 400L

SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

400kg
積載荷重

±2mm/0.5°
ドッキング精度

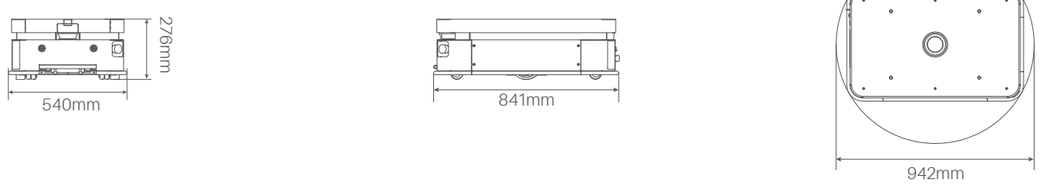
75mm
リフト揚程

≥700mm
通路幅

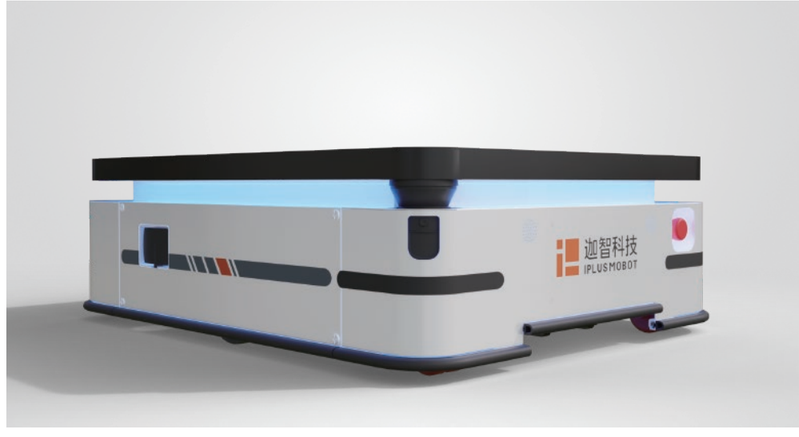
8H
稼働時間

基本情報	外形(L×W×H)841×540×284mm 自重175kg 2輪差動駆動	**センサー**	前方センサー 上部カメラ、底部カメラ デプスカメラ、後部センサー追加可能	**バッテリー**	LFP　48V/31.5Ah 充電時間2時間 稼働時間8時間以上
パフォーマンス	積載荷重400kg ドッキング精度±2mm/0.5° 通路幅700mm		位置決め精度±10mm/1° 検知距離30m		最高速度1.2m/s Laser FoV 210°
安全対策	障害物検知センサーによる回避 障害検知センサーによる停止		光·音声警報 バンパー		デプスカメラ 非常スイッチ

EMMA400Lサイズ



EMMA 600



SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

600kg
積載荷重

±2mm/0.5°
ドッキング精度

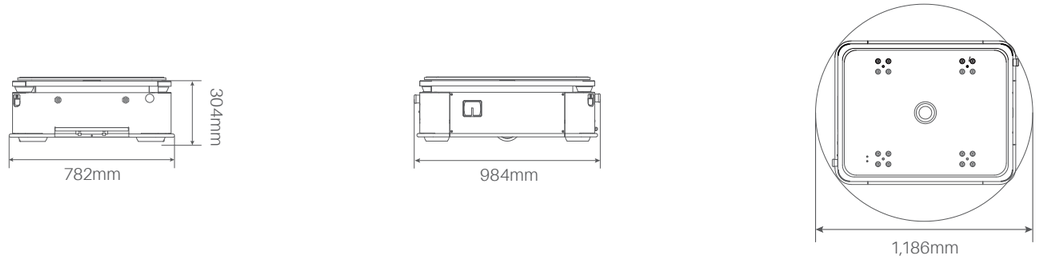
50mm
リフト揚程

≥1,000mm
通路幅

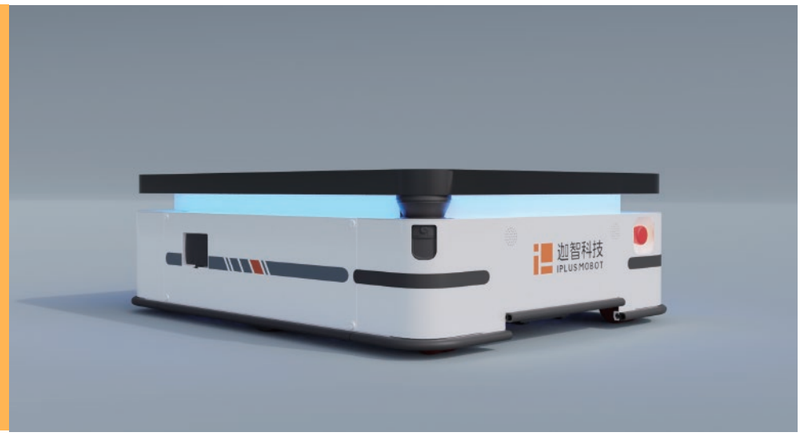
8H
稼働時間

基本情報	外形(L×W×H)987×782×306mm 自重220kg 2輪差動駆動	**センサー**	ダブルレーザー 上部カメラ、底部カメラ デプスカメラ、デプスカメラ追加可能追加可能	**バッテリー**	LFP　48V/60Ah 充電時間3時間 稼働時間8時間以上
パフォーマンス	積載荷重600kg 停止精度±2mm/0.5°		位置決め精度±10/1° 検知距離30m		最高速度1.2m/s Laser FoV 360°
安全装置	障害物検知センサーによる回避 障害検知センサーによる停止		光·音声警報 バンパー		デプスカメラ 非常スイッチ

EMMA600サイズ



EMMA 1000



SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

1000kg
積載荷重

±2mm/0.5°
ドッキング 精度

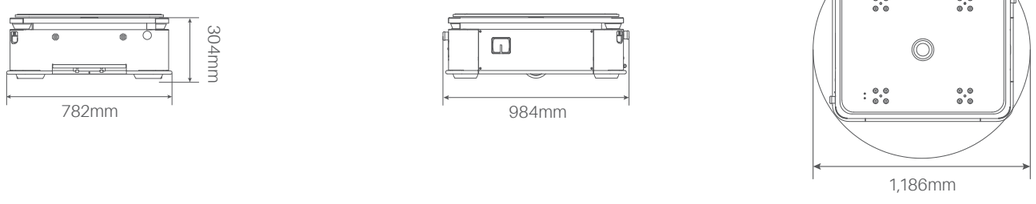
50mm
リフト揚程

⩾1,000mm
通路幅

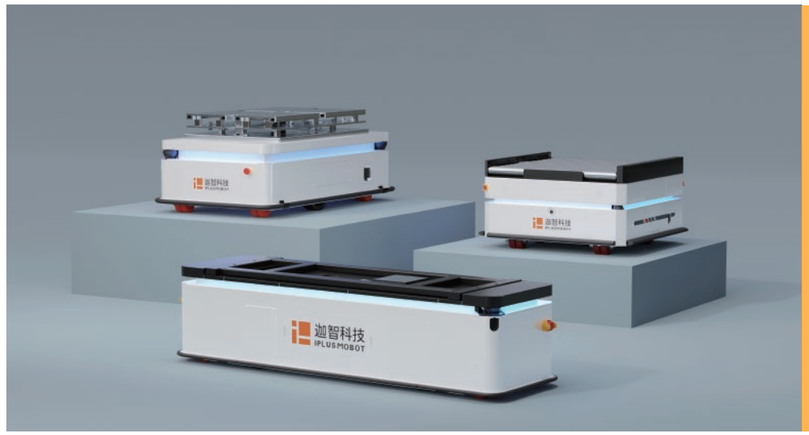
8H
稼働時間

基本情報	外形(L×W×H)984×782×306mm 自重220KG 2輪差動駆動	**センサー**	ダブルレーザー 上部カメラ、底部カメラ デプスカメラ追加可能	**バッテリー**	LFP　48V/60Ah 充電時間3時間 稼働時間８時間以上
パフォーマンス	積載荷重1000KG 停止精度±2mm/0.5°		位置決め精度±10/1° 検知距離30m		最高速度1.2m/s Laser　FoV　360°
安全装置	障害物検知センサーによる回避 障害検知センサーによる停止		光・音声警報 バンパー		デプスカメラ 非常スイッチ

EMMA1000サイズ



Omni



SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

≥1,000kg
積載荷重

±2mm/0.5°
ドッキング 精度

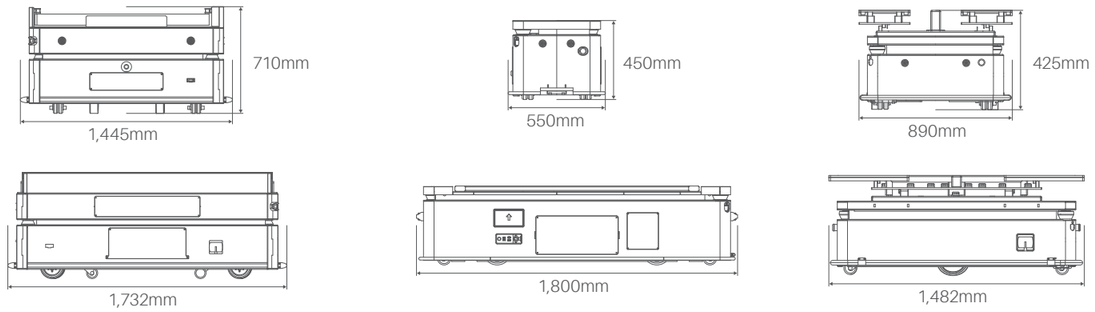
本体+トップモジュール
作業方式

360°全方向
進行方向

8H
稼働時間

基本情報	カスタマイズ可能 360°全方向	**センサー**	ダブルレーザー 底部カメラ 上部カメラ追加可能	**バッテリー**	LFP　48V/30Ah 充電時間3時間 稼働時間８時間以上
パフォーマンス	積載荷重≥1000kg 停止精度±2mm/0.5°		位置決め精度±10mm/1° 検知距離30m		最高速度1.2m/s Laser　FoV　360°
安全装置	障害物検知センサーによる回避 障害検知センサーによる停止		光・音声警報 バンパー		デプスカメラ 非常スイッチ

OMNI サイズ



COBOT 7

SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

7kg
アーム可搬質量

6
制御軸数

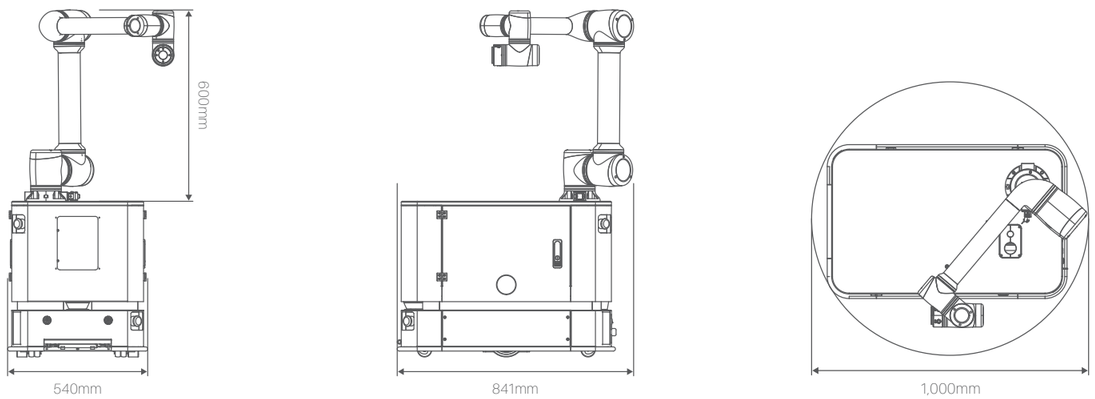
819mm
作業半径

0.02mm
位置繰り返し精度

2h/8h
充電/稼働時間

基本情報	搬送車長さ540mm 搬送車幅841mm 2輪差動駆動 自重200kg	**バッテリー**	リチウムイオン電池 充電時間2h 全負荷稼働時間10h	**安全装置**	SICKレーザースキャナ+バンパー+後部センサー（オプション）+3Dカメラ（オプション）+非常スイッチ+光・音警報
パフォーマンス	アーム可搬質量 7kg 軸数 6 搬送車停止精度±10mm アーム位置決め精度±1mm		最大速度1.2m/s 自転速度180°/s グリッパ最大速度2.5m/s		地面勾配5% 最大許容地面隙間幅30mm 許容地面段差<10mm
通信	ModBus-RTU/ModBus-TCP通信プロトコル				

COBOT 7 サイズ



FOLA DN1416

SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

1,400kg
積載荷重

±5mm/1°
位置繰り返し精度

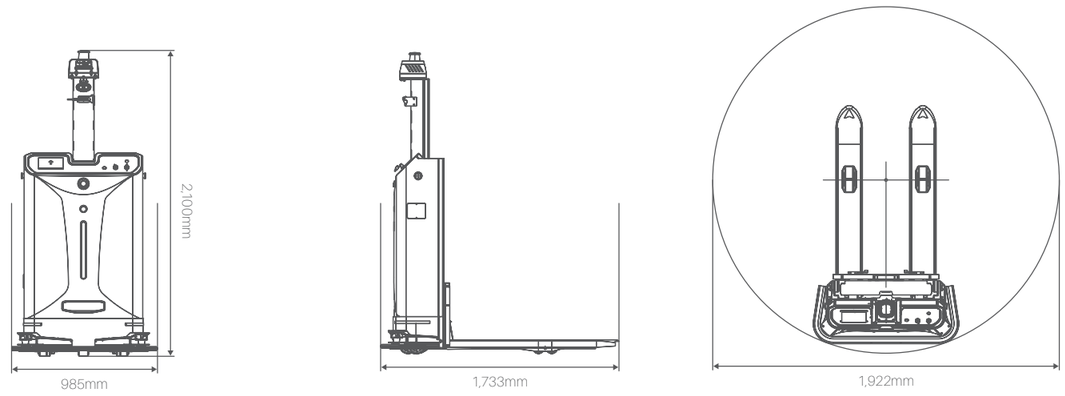
1,600mm
リフト揚程

2,230mm
直角積付通路幅

8H
稼働時間

基本情報	自重680kg 寸法（L*W*H）1,617*990*2,045mm 7インチ　タッチスクリーン	**バッテリー**	リチウムイオン電池 全負荷稼働時間>8H 充電時間2.5H	**安全装置**	障害検知センサー+バンパー+3Dカメラ+非常スイッチ+光・音警報
パフォーマンス	積載荷重1,400kg 揚高1,600mm 荷重中心距離600mm 直角積付通路幅2,230mm 最小回転半径1,200mm		位置繰り返し精度±5mm/1° パレット認識精度±10mm マッピング>1,000,000m² 許容地面段差10mm 許容地面隙間幅30mm		無負荷走行速度1.6m/s 全負荷走行速度1.3m/s 全負荷登坂能力5% 無負荷登坂能力8%

FOLA DN1416 サイズ

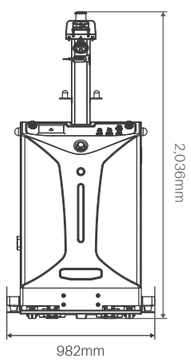


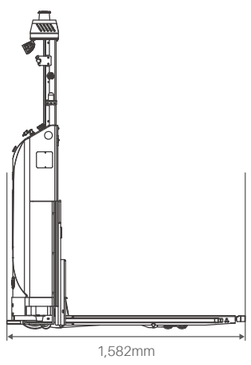
FOLA BN2001

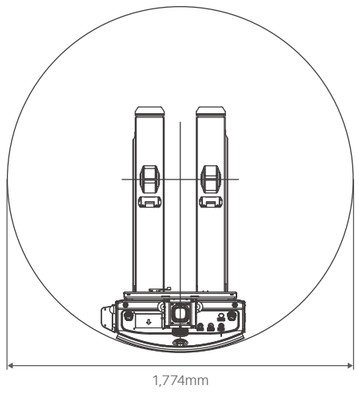
SLAM+カメラ+IMU	2000kg	±10mm/1°	120mm	2,100mm	8H
誘導方式	積載荷重	位置繰り返し精度	リフト揚程	直角積付通路幅	稼働時間

基本情報	自重650kg 寸法 (L*W*H) 1582*982*2036mm 7インチ　タッチスクリーン	**バッテリー**	リチウムイオン電池 全負荷稼働時間8H 充電時間2.5H	**安全装置**	障害検知センサー＋バンパー＋3Dカメラ＋非常スイッチ＋光・音警報
パフォーマンス	積載荷重2,000kg 揚高120mm 荷重中心距離600mm 直角積付通路幅1,9750mm 最小回転半径1,200mm		位置繰り返し精度±10mm/1° パレット認識精度±10mm マッピング>1,000,000m² 許容地面段差10mm 許容地面隙間幅30mm		無負荷走行速度1.5m/s 全負荷走行速度1.3m/s 全負荷登坂能力3% 無負荷登坂能力5%

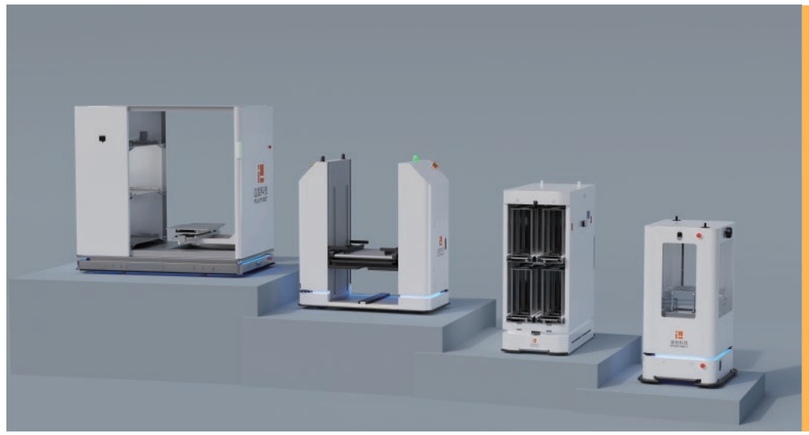
FOLA BN2001 サイズ

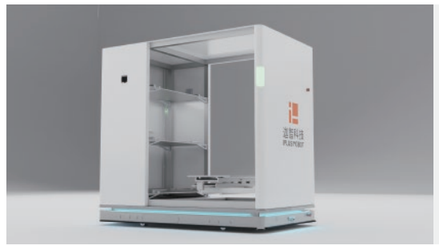






特製機種





SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

±5mm/1°
位置繰り返し精度

3H / 6H
充電時間/稼働時間

1,000kg
積載荷重

500-2,020mm
リフト揚程

360°全方向
進行方向

SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

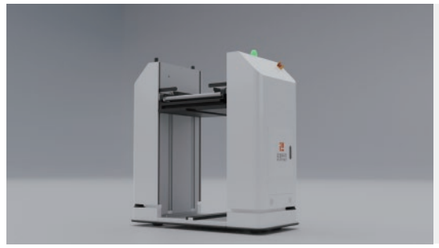
±2mm/0.2°
位置繰り返し精度

2.5H / 8H
充電時間/稼働時間

≥20,000
ロボット100台/日搬送回

Class 5
清浄

1.5m/s
最大速度



SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

±2mm/0.5°
ドッキング 精度

≤3H / ≥10H
充電時間/稼働時間

100kg
積載荷重

200-1,100
リフト揚高

M-XL
棚/台車寸法

SLAM+カメラ+IMU
誘導方式

±5mm/1°
繰り返し作業精度

2.5H / 8H
充電時間/稼働時間

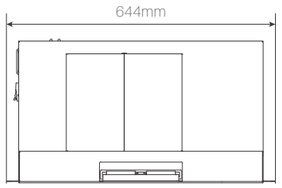
1.5m/s
最大速度

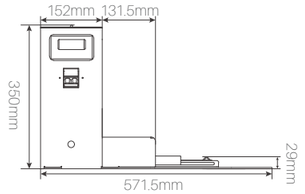
12
1回作業のウェハー積載数

99.99%
材料搬送精度

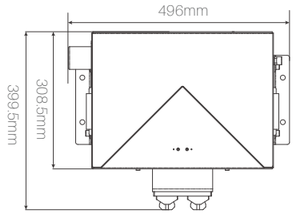
充電スタンド

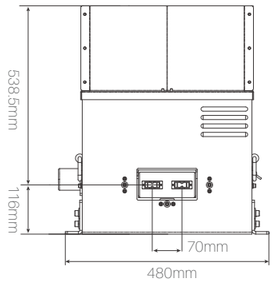
EMMA充電スタンド





FOLA充電スタンド

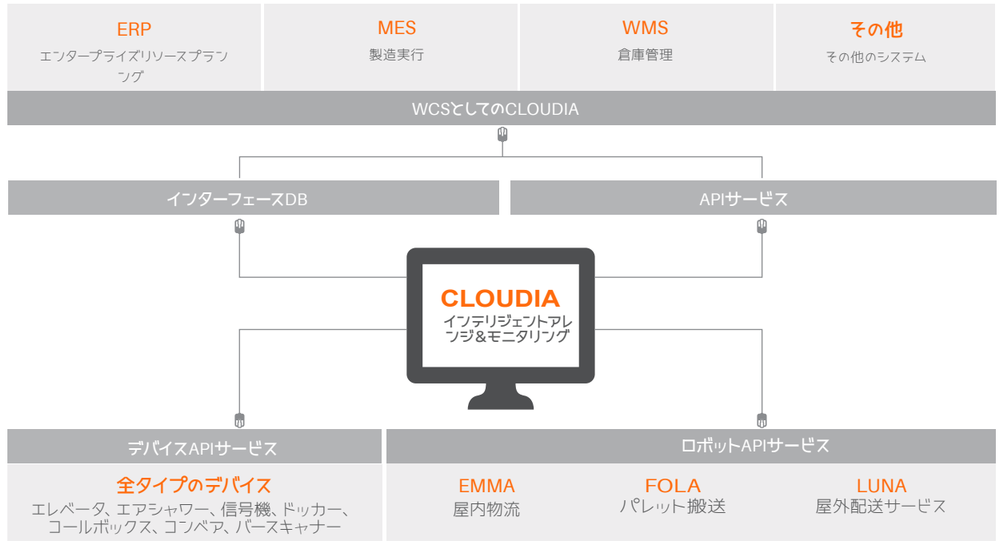




充電画面表示

CLOUDIA

CLOUDIA (Cloud based Industral Autotoomy) 強力なロボットインテリジェントスケジューリング管理システムは、バックグラウンド集中監視を通じて、マルチロボットのタスク割り当て、スケジューリングと交通管制を実現し、お客様の既存のWMS、MES、ERPシステムとインターフェースをシームレスにドッキングすることができます。



主要機能

状態をリアルタイムで ビジュアル化

複数のロボットのルート、任務状態と報告
外部デバイス状態、システム状態などを

フリートをAIで管理

信頼できる交通管理と
効率の高い任務配分能力
複数のマップを簡単に管理し、
運用データをレポートで確認可能。

スマート在庫管理

原材料の輸送状況を
リアルタイムでモニタリングし
最適な方法で管理、分配。輸送はすべて追跡可能。レポートで原材料を明確に管理。

製品特徴

高性能

高性能なタスク管理と交通管理アルゴリズム。1,000以上のフィートを簡単に管理可能。

リアルタイム

作業状態がリアルタイムでモニタリングし、データを集める可能

統合性

お客様がご利用になっているWMS、MES、ERPなどのシステムに完璧に適応可能。生産と物流のデータが共有できる