



遨博（北京）智能科技股份有限公司
AUBO (BEIJING) ROBOTICS TECHNOLOGY CO., LTD

AUBO-CB-iS 系列控制器

用户手册

(AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H)

v1.1.0*

用户手册会定期进行检查和修正，更新后的内容将出现在新版本中。本手册中的内容或信息如有变更，恕不另行通知。

对本手册中可能出现的任何错误或遗漏，或因使用本手册及其中所述产品而引起的意外或间接伤害，遨博（北京）智能科技股份有限公司概不负责。

安装、使用产品前，请阅读本手册。

请保管好本手册，以便可以随时阅读和参考。

本手册中所有图片仅供示意参考，请以收到的实物为准。

本手册为遨博（北京）智能科技股份有限公司专有财产，非经遨博（北京）智能科技股份有限公司书面许可，不得复印、全部或部分复制或转变为任何其他形式使用。

Copyright © 2015-2025 AUBO 保留所有权利。

目录

目录.....	i
关于本手册.....	1
修订版.....	2
1 安全.....	3
1.1 安全警示标志.....	3
1.2 安全注意事项.....	4
1.2.1 使用须知.....	4
1.2.2 人员安全.....	6
1.3 责任及规范.....	7
1.4 预定用途.....	9
1.5 紧急情况处理.....	10
1.5.1 紧急停止装置.....	10
1.5.2 从紧急状态恢复.....	10
2 控制器说明.....	11
2.1 关于 AUBO-CB-iS 系列.....	11
2.2 技术规格.....	13
2.2.1 AUBO-CB-iS.....	13
2.2.2 AUBO-CB-iS(CE).....	14
2.2.3 AUBO-CB-iS-H.....	15
2.3 面板介绍.....	16
2.3.1 前面板.....	16
2.3.2 后面板.....	17
2.3.3 侧面板.....	18
3 示教器.....	20
3.1 简介.....	20
3.2 有线示教器.....	20
3.3 无线示教.....	21
4 安装与启动.....	22

4.1	机器人系统组成.....	22
4.2	重要安全说明.....	24
4.3	线缆连接.....	25
4.4	机器人系统上电.....	27
4.4.1	上电前准备	27
4.4.2	系统上电	27
4.5	机器人系统关机.....	28
4.5.1	正常关机	28
4.5.2	强制关机	28
5	电气接口	29
5.1	简介.....	29
5.2	电气警告和小心事项.....	30
5.3	通信接口.....	31
5.3.1	RS485 接口	31
5.3.2	USB 接口	31
5.3.3	LAN 接口	31
5.4	I/O 控制方式.....	32
5.4.1	信号电平控制	32
5.4.2	公共 COM 端	32
5.5	I/O 供电.....	34
5.5.1	内部电源供电	34
5.5.2	外部电源供电	34
5.6	固定功能 I/O.....	35
5.6.1	固定安全停止输入	35
5.6.2	远程开机/关机	35
5.7	控制器可配置 I/O.....	36
5.8	控制器通用 I/O.....	37
5.8.1	功能定义	37
5.8.2	通用数字 I/O 接口.....	38
5.8.3	通用模拟 I/O 接口.....	39

5.9	端子排 RS485 接口.....	41
5.10	增量编码器接口	41
6	搬运及注意事项	42
7	维护维修	43
8	废弃处理	44
9	质量保证	45
9.1	产品质量保证	45
9.2	免责声明	45
附录 A	术语	I
附录 B	认证与检测	III

关于本手册

本手册是 AUBO-CB-iS 系列控制器用户手册，适用产品：AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H。

手册用法

本手册适用于 AUBO-CB-iS 系列控制器安装、调试、维护、维修、拆解等场景。

阅读对象

本手册面向以下专业人员：

- 安装人员
- 维护人员
- 维修人员等

操作前提

读者应具备的基础知识和资质：

- 接受过 AUBO 培训
- 具备机械和电子的安装、维修、维护工作所需的知识
- 具备基本的安全操作意识

关联文档

- AUBO-iH 系列、AUBO-iS 系列、AUBO-C5 机械臂用户手册
- AuboStudio 用户手册

更多信息

如您还需要了解更多信息，请登录网站：www.aubo-robotics.cn

修订版

版本号//时间	描述
v1.0.0*//20250721	发布 v1.0.0* 试行版。
v1.1.0*//20250829	发布 v1.1.0* 试行版。

1 安全

1.1 安全警示标志

集成商及用户必须认真阅读本手册，尤其是带有警示标识的内容需，要重点掌握并严格遵守。工业机器人系统具有复杂性和潜在危险性，使用人员必须具备全面的安全意识，深刻认识操作过程中可能存在的风险，并严格遵守工业机器人安全规范 ISO 10218。

本手册中有关安全的内容，使用如下警示标志进行说明，手册中标识警示标志的内容代表对人身安全和设备安全的重要提醒，用户务必充分理解并严格执行。

表 1 警示标示说明

标志	说明
	可能引发危险的情况，如果不避免，可导致人员死亡或严重伤害。
	可能引发危险的情况，如果不避免，可导致人员伤害或设备严重损坏。
	可能引发危险的情况，如果不避免，可导致人员伤害或设备损坏。 标记有此种符号的事项，根据具体情况，有时会有发生重大后果的可能性。
	一种情况，如果不避免，可导致人员伤害或设备损坏。 标记有此种符号的事项，根据具体情况，有时会有发生重大后果的可能性。

1.2 安全注意事项

1.2.1 使用须知

在首次启动机器时需要理解并遵循以下基本信息，其他安全相关信息在手册的其他部分予以介绍。但是，由于有太多的可能性，所有不能做或者不可以做的情况不可能都被记录下来。



1. 请务必按照本说明书中的要求和规范安装机器及所有电气设备。
2. 在第一次使用机器及投入生产前需要对机器及其防护系统进行初步测试和检查。
3. 首次启动机器和系统前，必须检查机器和系统是否完整、操作是否安全、是否检测到任何损坏。本次检测中需观察到是否符合国家或地区有效的安全生产规章制度，必须测试所有的安全功能。
4. 用户必须检查并确保所有的安全参数和用户程序是正确的，并且所有的安全功能工作正常。需要具有操作机器人资格的人员来检查每个安全功能。只有通过全面且仔细的安全测试且到达安全级别后才能启动机器人。
5. 需要有专业人员按照安装标准对机器进行安装和调试。
6. 当机器安装完成和构建完成后，需再次进行全面的风险评估并保留文件记录。
7. 由具有授权许可的人员来设置和更改安全参数，使用密码或者隔离措施来防止未被授权的人员更改或设置安全参数。安全系数修改后，相关的安全功能需要被分析。
8. 机器人在发生意外或者运行不正常等情况下，可以使用急停开关，停止机器人动作。
9. 控制器在运作的过程中会产生热量。机器人正在工作时或刚停止工作时，请不要操作或触摸机器。切断电源并等待一小时，机器人才可冷却下来。
10. 切勿将手指伸到控制器发热处。



1. 确保机器正确并安全地安装到位。
2. 如果机器人已损坏，请勿使用。
3. 不要将安全设备连接到通用 I/O 接口上，只能使用安全型接口。
4. 确保进行正确的安装设置。
5. 将不同的机械连接起来可能加重危险或引发新的危险。始终对整个安装进行全面的风险评估。当需要不同的安全和紧急停机性能等级时，始终选择最高的性能等级。始终都要阅读和理解安装中使用到的所有设备的手册。
6. 切勿改动机器。对机器的改动有可能造成集成商无法预测的危险。机器授权重组需依照最新版的所有相关服务手册。如果机器以任何方式被改变或改

动，遨博（北京）智能科技股份有限公司拒绝承担一切责任。

7. 在运输机器之前，用户需要检查绝缘情况及保护措施。

8. 搬运机器时要遵守运输要求，小心搬运，避免磕碰。



1. 当机器与能够造成机器损坏的机械连接在一起或是在一起工作时，强烈推荐单独对机器的所有功能进行检查。

2. 遨博（北京）智能科技股份有限公司对由于机器的不当操作而对机器造成的损坏或人员伤害概不承担责任。

3. 不要将机器一直暴露在永久性磁场。强磁场可损坏机器人。

1.2.2 人员安全

在运行机器人系统时，首先必须要确保作业人员的安全，下面列出一般性的注意事项，请妥善采取确保作业人员安全的相应措施。



1. 使用机器人系统的各作业人员，应通过遨博（北京）智能科技股份有限公司主办的培训课程接受培训。用户需确保其充分掌握安全、规范的操作流程，具备机器人操作资格。培训详情请向我公司查询，邮箱为 support@our-robotics.com。
2. 使用机器人系统的各作业人员请不要穿宽松的衣服，不要佩戴首饰。操作机器人时，请确保长头发束在脑后。
3. 在设备运转之中，即使机器人看上去已经停止，也有可能是因为机器人在等待启动信号而处在即将动作的状态。即使在这样的状态下，也应该将机器人视为正在动作中。
4. 在人被机器人夹住或围在里面等紧急和异常情况下，通过用力推动或拉动机器人手臂，迫使关节移动。无电力驱动情况下手动移动机器人手臂仅限于紧急情况，并且可能会损坏机械臂关节。

1.3 责任及规范

AUBO-CB-iS 系列控制器可以与其他设备组成完整的机器，其本身并不完整。因此本手册信息中并不包含如何全面的设计、安装和操作一个完整的机器人，也不包含所有对这一完整的系统的周边设备的安全造成影响的可能性。完整机器人安装的安全性取决于该机器人是如何集成的。集成商需要遵循所在国的法律法规及安全规范和标准对该完整的设计 and 安装进行风险评估。风险评估是集成商务必完成的最重要任务之一，集成商可参考以下标准执行风险评估流程。

- ISO 12100:2010 机械安全 - 设计通则 - 风险评估与风险降低。
- ISO 10218-2:2011 机器人与机器人设备 - 安全要求 - 第 2 部分：工业机器人系统与集成。
- RIA TR R15.306-2014 工业机器人与机器人系统的技术报告 - 安全要求、任务型风险评估方法。
- ANSI B11.0-2010 机械安全；一般要求与风险评估。

集成商需要履行但不限于以下责任：

- 对完整的机器人系统做全面的风险评估；
- 确认整个系统的设计安装准确无误；
- 向用户及工作人员提供培训；
- 创建完整系统的操作规范，明确使用流程说明；
- 建立适当的安全措施；
- 在最终安装时使用适当的方法消除危险或最大限度降低一切危险至可接受水平；

- 将剩余风险传达给最终用户；
- 在机器人上标示集成商的标志和联系信息；
- 存档相关技术文件。

有关查阅适用的标准和法律指南，请登陆网站：www.aubo-robotics.cn。

该手册所包含的所有安全方面的信息均不得视为遨博（北京）智能科技股份有限公司的保证，即使遵守所有的安全指示，操作人员造成的人员伤害或设备损坏依然有可能发生。

遨博（北京）智能科技股份有限公司致力于不断提高产品的可靠性和性能，并因此保留升级产品的权利，恕不另行通知。遨博（北京）智能科技股份有限公司力求确保本手册内容的准确性和可靠性，但不对其中的任何错误或遗漏信息负责。

1.4 预定用途

AUBO-CB-iS 系列控制器可用于一般工业设备和一般商业设备，仅允许在规定的的环境条件下使用，有关操作环境及操作条件的具体信息，请参阅技术规格表。

AUBO-CB-iS 系列控制器具有特殊的安全等级特性，可用于一般工业设备和一般商业设备，使用尖锐的末端执行器或工具连接器可能存在危险；

- 用于易燃易爆等危险环境中；
- 用于移动或搬运人或其他动物的装置；
- 用于涉及人命的医疗设备等装置；
- 用于对社会性及公共性有重大影响的装置；
- 用于车载、船舶等受到振动环境；
- 用于攀爬工具使用。

1.5 紧急情况处理

1.5.1 紧急停止装置

按下紧急停止按钮,会停止机器人的一切运动。紧急停止不可作为风险降低措施,但是可作为次级保护设备。如果须连接多个紧急停止按钮,必须纳入机器人应用的风险评估。紧急停止按钮符合 IEC 60947-5-5 的要求。

控制器上也配有外接紧急停止按钮接口(参见),集成商或用户可根据实际情况使用。



连接到机械臂末端的工具或者设备如果构成潜在威胁必须集成到系统的急停回路中,未遵守本警告事项可能会导致死亡,严重人身伤害或重大财产损失。

1.5.2 从紧急状态恢复

所有按键形式的紧急停止设备都有“上锁”功能,这个“锁”必须打开才能结束设备的紧急停止状态。

旋转紧急停止按钮可以打开“锁”。



从紧急停止状态恢复时一个简单却非常重要的步骤,此步骤只有在确保机器系统危险完全排除后才能操作。

2 控制器说明

2.1 关于 AUBO-CB-iS 系列

AUBO-CB-iS 系列控制器包括 AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H 三种型号。



图 2-1 AUBO-CB-iS 系列控制器外观示意图

(a) AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE); (b) AUBO-CB-iS-H



AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE) 控制器可适配 AUBO-iH 系列、AUBO-iS 系列、AUBO-C 系列机械臂；AUBO-CB-iS-H 控制器仅适配 AUBO-iS35 机械臂。

控制器是 AUBO 机器人的控制中心，其内部含有控制主板、安全接口板、开关电源和安全防护元件等。控制器由 100V – 240V 交流电供电，内部的开关电源把 100V – 240V 交流电转化为 12V、24V 和 48V 直流电，为控制器内负载和机器人供电。使用前必须检查机器人和示教器与控制器的连线是否牢靠。

控制器中有硬件防护和软件防护，最大程度保证在使用时的安全。控制器内部使用多个断路器，硬件上起到了可靠的短路保护和过载保护，且控制器前面板上有紧急停止按钮，用户可以在最短时间内切断机器人电源，保护人员和设备的安全。

**危险！**

1. 箱内有 100 V ~ 240 V 交流和 48 V 直流危险电压，非专业人事请勿带电打开机柜。
2. 请勿直接用手碰触紧固控制器内部螺钉和其他金属期间，切忌带电拆除接线。

**警告！**

机器人系统中软件仅支持默认软件的升级和使用，禁止安装如 ROS 系统等其他软件，如有软件安装需求，建议用户采用其他平台安装。

2.2 技术规格

2.2.1 AUBO-CB-iS

控制器类型	AUBO-CB-iS	
尺寸（长*高*宽）	400mm * 320mm * 160mm	
重量	12.5kg （ 27.5lbs ）	
工作温度	0℃ ~ 50℃	
工作湿度	90% 相对湿度（非冷凝）	
运输和存放温度	-25℃ ~ 55℃	
IP 防护等级	IP43	
供电电源	100V ~ 240V AC， 50Hz ~ 60Hz	
I/O 电源	24V 3A	
I/O 端口	数字输入	8（通用）+16（可配置）
	数字输出	8（通用）+16（可配置）
	模拟输入	2
	模拟输出	2
	增量编码器	1
	RS485	1
无线模块	选配	
通讯协议	Ethernet、Modbus-RTU/TCP、Profinet、Ethernet/IP（选配）	
接口与开放性	SDK（C/C++/C#/Lua/Python/JavaScript Windows + Linux 系统）、支持 ROS/ROS2 系统、API	
连接线	连接机械臂线缆	5m（可定制，最长 8m）
	连接示教器线缆	4m
	连接电源线缆	5m

2.2.2 AUBO-CB-iS(CE)

控制器类型	AUBO-CB-iS(CE)	
尺寸（长*高*宽）	400mm * 320mm * 160mm	
重量	12.5kg （ 27.5lbs ）	
工作温度	0℃ ~ 50℃	
工作湿度	90% 相对湿度（非冷凝）	
运输和存放温度	-25℃ ~ 55℃	
IP 防护等级	IP43	
供电电源	100V ~ 240V AC， 50Hz ~ 60Hz	
I/O 电源	24V 3A	
I/O 端口	数字输入	16（通用）+16（可配置）
	数字输出	16（通用）+16（可配置）
	模拟输入	2
	模拟输出	2
	增量编码器	1
	RS485	1
无线模块	选配	
通讯协议	Ethernet、Modbus-RTU/TCP、Profinet、Ethernet/IP（选配）	
接口与开放性	SDK（C/C++/C#/Lua/Python/JavaScript Windows + Linux 系统）、支持 ROS/ROS2 系统、API	
连接线	连接机械臂线缆	5m（可定制，最长 8m）
	连接示教器线缆	4m
	连接电源线缆	5m

2.2.3 AUBO-CB-iS-H

控制器类型	AUBO-CB-iS-H	
尺寸（长*高*宽）	400mm * 320mm * 240mm	
重量	18kg （ 39.7lbs ）	
工作温度	0℃ ~ 50℃	
工作湿度	90% 相对湿度（非冷凝）	
运输和存放温度	-25℃ ~ 55℃	
IP 防护等级	IP43	
供电电源	100V ~ 240V AC，50Hz ~ 60Hz	
I/O 电源	24V 3A	
I/O 端口	数字输入	16（通用）+16（可配置）
	数字输出	16（通用）+16（可配置）
	模拟输入	2
	模拟输出	2
	增量编码器	1
	RS485	1
无线模块	选配	
通讯协议	Ethernet、Modbus-RTU/TCP、Profinet、Ethernet/IP（选配）	
接口与开放性	SDK（C/C++/C#/Lua/Python/JavaScript Windows + Linux 系统）、支持 ROS/ROS2 系统、API	
连接线	连接机械臂线缆	5m（可定制，最长 8m）
	连接示教器线缆	4m
	连接电源线缆	5m

2.3 面板介绍

2.3.1 前面板

控制器前面板结构及功能如图 2-2、表 2-1 所示。



图 2-2 AUBO-CB-iS 系列控制器前面板示意图

(a) AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE)；(b) AUBO-CB-iS-H

表 2-1 控制器前面板功能描述表

序号	名称	功能
1	MANIPULATOR ON 指示灯	机器人本体电源连接正常时亮起。
2	EMERGENCY STOP 指示灯	机器人处于急停状态时亮起。
3	STANDBY 指示灯	控制器接口板程序初始化完成时亮起。
4	POWER 指示灯	外部电源连接正常时亮起。
5	TEACH PENDANT ENABLE/DISABLE 按钮	有线示教器使能开关。默认弹起状态时，有线示教器处于可用状态（示教器急停按钮可用）。按下按钮后，示教器急停按钮不可用，可安全拔下有线示教器线缆，通过接口信号控制机器人本体。
6	MODE MANUAL/LINKAGE 按钮	切换机器人运行模式。机器人默认在手动模式下运行，按下此按钮，机器人进入联动模式。
7	EMERGENCY STOP 按钮	紧急停止按钮。按下可立即停止机器人运行。按照按钮标识方向旋转，可恢复正常工作状态。

2.3.2 后面板

控制器后面板结构及功能如所示。

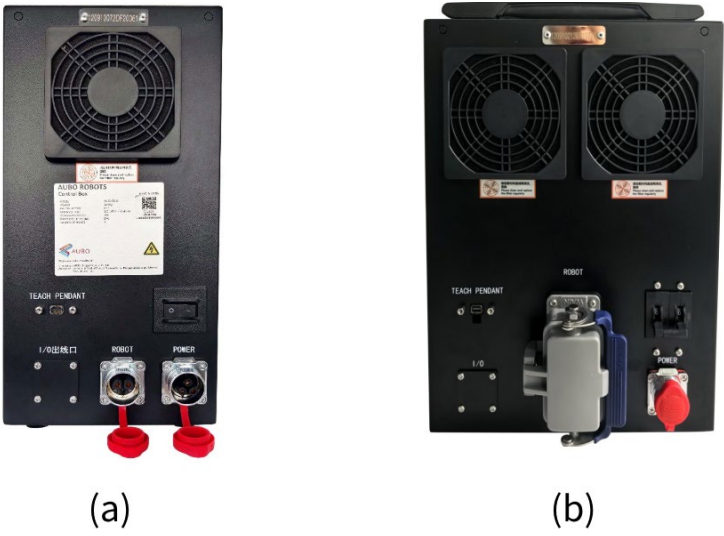


图 2-3 AUBO-CB-iS 系列控制器后面板示意图

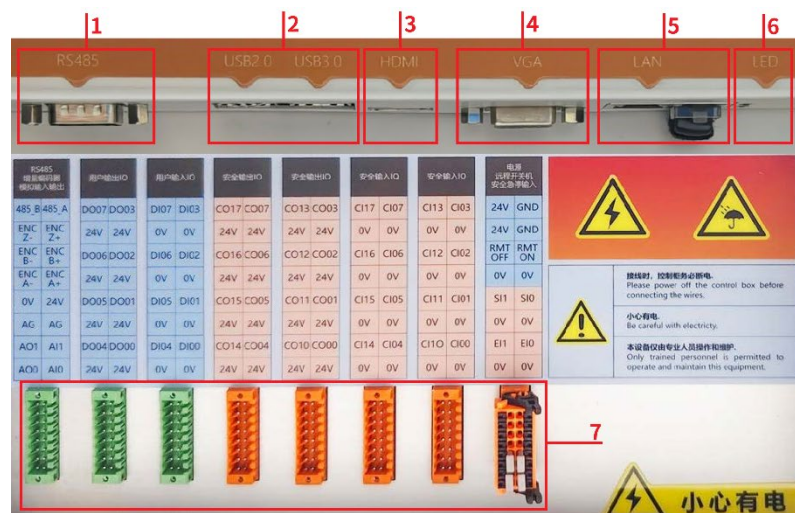
(a) AUBO-CB-iS、AUBO-CB-iS(CE)；(b) AUBO-CB-iS-H

表 2-2 控制器后面板功能描述表

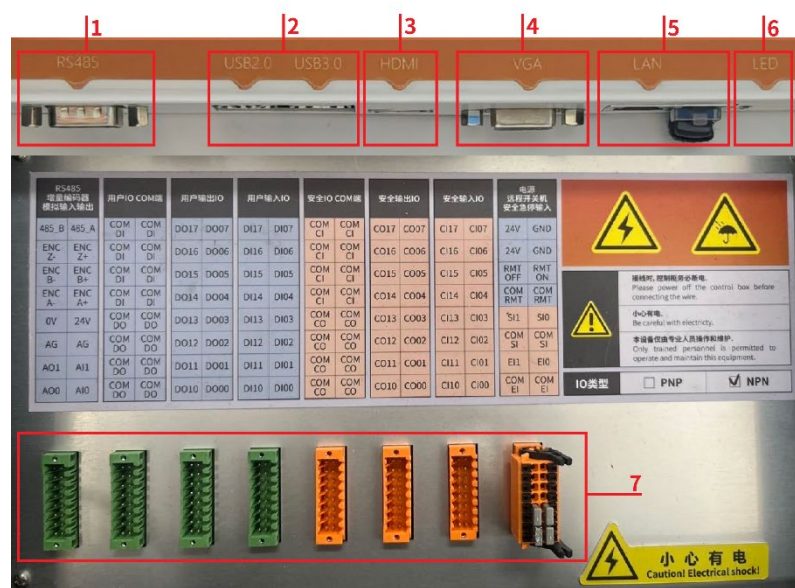
序号	名称	功能
1	电源开关	控制器电源开关。“I”表示接通电源，“O”表示切断电源。
2	POWER 接口	电源线接口，用于连接电源。
3	ROBOT 接口	机械臂线缆接口，连接机械臂线缆。
4	TEACH PENDANT 接口	示教器线缆接口，连接示教器线缆。
5	I/O 出线口	控制器内部 I/O 信号出线口。

2.3.3 侧面板

打开控制器侧面板，可查看并使用用户电气接口。详细接口布局及功能说明，请参阅图 2-4、表 2-3。



(a)



(b)

图 2-4 AUBO-CB-iS 系列控制器侧面板示意图

(a) AUBO-CB-iS; (b) AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H

表 2-3 控制器侧面板功能描述表

序号	名称	功能
1	RS485 接口	支持 Modbus-RTU 通信,可扩展控制器 I/O 接口数量和类型,或增加模拟量接口。
2	USB2.0、USB3.0 接口	用于设备连接、软件升级和工程文件导出。
3	HDMI 接口	连接显示器 HDMI 接口。
4	VGA 接口	连接显示器 VGA 接口。
5	LAN 出线口	用于远程访问和控制。
6	LED 指示灯	显示控制器工控机运行状态。
7	端子接口	实现外部设备信号连接和系统扩展。

3 示教器

3.1 简介

AUBO-CB-iS 系列控制器搭载了遨博最新自主研发的 ARCS 机器人操作系统，全面支持有线和无线两种示教方式。用户可通过专用的 AuboStudio 软件操作机械臂、控制器，执行和创建机器人程序、读取机器人日志信息，满足不同应用场景的需求。具体使用方法，请参见《AuboStudio 用户手册》。

3.2 有线示教器

有线示教器通过线缆直接连接控制器，用户可在专用设备上使用 AuboStudio 软件，进行机器人控制和程序开发。

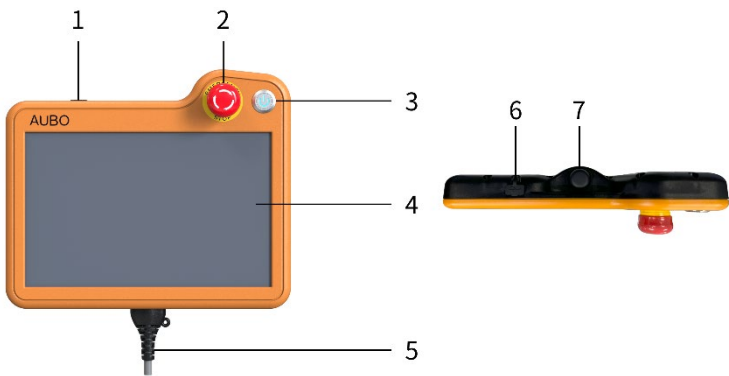


图 3-1 有线示教器示意图

表 3-1 示教器规格书

控制器类型	AUBO-TP-iS
尺寸（长*高*宽）	254mm * 213.1mm * 40.8mm
重量	1.0kg （2.2lbs）（含线）
IP 防护等级	IP54

表 3-2 示教器功能说明

序号	名称	功能
1、6	USB 接口	用于设备连接、软件升级和工程文件导出。
2	紧急停止按钮	紧急情况下快速停止机器人运行；按下后，按照按钮显示的指定方向旋转即可恢复正常模式。
3	系统电源开关	控制机器人系统的开启和关闭，必要时可强制关机。
4	触摸屏	显示机器人操作界面和实时状态信息。
5	示教器连接线接口	连接控制器的专用接口，确保示教器与控制系统的通信。
7	力控开关	三位置使能开关，可安全控制机器人示教操作：OFF（放开）⇒ ON ⇒ OFF（按压），当开关处于 ON 状态时，可以安全操作机器人。

3.3 无线示教

AUBO-CB-iS 系列控制器如果配有内置无线 Wi-Fi，用户可在平板中安装 AuboStudio 安卓版 APP，通过 Wi-Fi 连接控制机器人。

4 安装与启动

4.1 机器人系统组成

AUBO 机器人系统由机械臂、控制器、底座、示教器以及可选配件等 5 个部分组成，采用模块化设计。满足自动化多样化应用需求。

系统主要组成部分及功能：

- 机械臂：系统执行单元，由多个关节和连杆组成，模拟人类手臂运动学特征，实现精确的空间位姿控制。
- 控制器：系统核心控制主体，内置遨博自主研发的机器人操作系统。基于实时 CAN 总线与机械臂建立专用通信链路，协调运动控制、指令执行和系统状态管理。
- 底座：为机器人系统提供安装基础，确保系统稳定性和精确定位，可根据应用场景选择底座。
- 示教器：用户与机器人系统交互的关键接口。支持有线（通过专用线缆）和无线（基于 Wi-Fi）两种示教方式，提供直观的编程、调试和系统配置环境，满足不同操作需求。
- 可选配件：针对具体应用场景，可扩展控制手柄、六维力传感器等扩展功能模块，增强系统适应性和智能化水平。

AUBO 机器人系统具有高度模块化特征，可根据用户需求灵活配置。图 4-1 所示为典型系统配置，实际交付系统可能因具体应用略有差异。最终配置请以实物和技术规格为准。特定配置详情，请咨询 AUBO 技术支持团队。

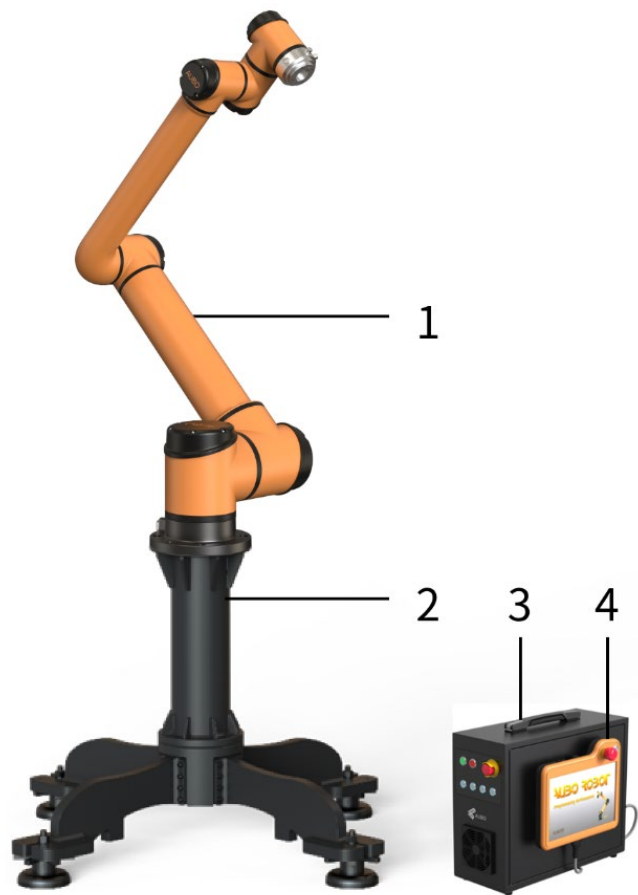


图 4-1 AUBO 机器人系统示意图

1—机械臂；2—底座；3—控制器；4—示教器

4.2 重要安全说明

 注意!	安装环境条件： ✓ 无腐蚀性气体或液体 ✓ 无油雾 ✓ 无盐雾 ✓ 无尘埃或金属粉末 ✓ 无机械冲击，震动 ✓ 无电磁噪声 ✓ 无放射性材料 ✓ 低湿度 ✓ 无易燃物品 ✓ 环境温度：0℃ ~ 45℃ ✓ 避免阳光直射（避免用于户外） 安装附加装置的说明： 如果额外的组件，比如线缆，并不是遨博（北京）智能科技股份有限公司提供范围内的部分，被集成到了机器人中，用户有责任确保这些组件完全没有影响而且不会影响安全功能。
 注意!	1. 每次安装完机器人后都必须进行安全评估，严格遵守第一章节（安全）的指示。 2. 控制器应水平放置在地面。控制器每侧应保留 50 mm 的空隙，以确保空气流通顺畅 3. 示教器可以悬挂在控制器上。确保不会踩到线缆。
 危险!	1. 确保控制器、示教器和线缆不接触液体。潮湿的控制器可导致人员伤亡。 2. 控制器和示教器不得暴露在灰尘或超出 IP 防护等级的潮湿环境下。密切注意存在传导性灰尘的环境。

4.3 线缆连接

AUBO-CB-iS 系列控制器后面板有 3 个插口，机械臂底部有 1 个插口，使用前要把对应的线缆插到接口中。

表 4-1 线缆连接图示

序号	名称	图示
1	机械臂航插线	
2	电源线	
3	控制器后面板插口与线缆连接	
4	机械臂航插线与机械臂连接	

表 4-2 线缆连接方法

序号	名称	图示
1	机械臂航插线与机械臂连接	先取下机械臂底部接口的防尘帽；分别将插头和插座的插针与插孔对准，插座上的豁口须与插头上的突起对齐；将插头插入插座中；将插头上的紧固螺母沿顺时针（沿插头向插座方向）旋转，听到“咔哒”一声，表示连接成功。
2	机械臂航插线与控制器连接	先取下控制器接口上的红色防尘帽，再将电源线插到控制器 ROBOT 接口上。注意插入方向，插入到位后会自动锁死。
3	有线示教器与控制器连接	将有线示教器线缆插头插入控制器的 TEACH PENDANT 接口，并将两边的螺丝锁死。
4	电源线与控制器连接	先取下控制器接口上的红色防尘帽，再将电源线插到控制器 POWER 接口上。注意插入方向，插入到位后会自动锁死。



1. 请确保机器人以正确的方式接地（电气接地）。接地连接器应至少有该系统内最高电流的额定电流。

2. 请确保所有线缆在控制器通电前都正确连接，使用正确使用原装的电源线。



1.切勿在机械臂开启时断开机器人电源。

2.切勿延长或改装原线缆。

4.4 机器人系统上电

4.4.1 上电前准备

1. 检查机械臂与控制器是否连接完好。
2. 检查有线示教器与控制器是否连接完好。
3. 检查控制器电源线是否连接完好。
4. 控制器电源开关在电源未接通时处于关闭状态。
5. 有线示教器急停开关处于弹起状态。
6. MODE MANUAL/LINKAGE 按钮处于正确位置。
7. 确保机械臂不会碰到周围人员或设备。

4.4.2 系统上电

1. 控制器上电：将控制器的电源开关从 OFF 按至 ON 状态，POWER 指示灯亮，机器人系统接通电源。
2. 有线示教器及机械臂上电：MODE MANUAL/LINKAGE 按钮保持弹起状态，此时机器人系统处于手动模式，等待 STANDBY 指示灯亮起，系统进入待机状态；按下有线示教器右上角的系统电源开关约 1s，等待系统电源开关的 LED 指示灯亮起，机器人与有线示教器一同上电，示教器屏幕点亮。



机械臂上电松刹车过程期间，不要外部干预机器人，比如拆装工具抓手、晃动机器人等。

4.5 机器人系统关机

4.5.1 正常关机

AUBO 机器人系统正常关机的方式有：

- 方式一：单击示教软件界面中的【关机】按钮。
- 方式二：远程关机。
- 方式三：长按有线示教器右上角的系统电源开关按钮 3 秒。
- 方式四：长按控制手柄上的开关机按钮 2 秒。

系统正常关机后，将控制器的电源开关从 ON 按至 OFF 状态，最后拔下连接外部电源的电源线插头。

4.5.2 强制关机

AUBO 机器人系统强制关机的方式有：

- 方式一：在任意状态下长按有线示教器右上角的系统电源开关按钮 10 秒。
- 方式二：在任意状态下长按控制手柄的开关机按钮 10 秒。
- 方式三：直接断掉电源。



1. 仅允许在异常状态下使用强制关机。
2. 请避免使用强制关机。如果强制关机，请尽可能在关闭前保存正在进行的任务和文件，并在之后进行必要的系统检查和维护。

5 电气接口

5.1 简介

AUBO-CB-iS 系列控制器提供多样化的电气接口，满足不同自动化应用场景的需求。控制器集成了视频输出、通信和数字/模拟信号接口，支持广泛的系统集成和设备互联。

接口详细布局参见 2.3.3 侧面板，端子接口汇总参见 表 5-1。

表 5-1 端子接口汇总表

接口类型	分类	接口名称	端子编号	接口数量（路）	接口规格
数字 I/O	固定功能 I/O	外部安全停止输入	SI0, SI1	2	24VDC
		联动紧急停止输入	EI0, EI1	2	24VDC
		远程开机	RMT ON	1	24VDC
		远程关机	RMT OFF	1	24VDC
	可配置 I/O（安全）	数字输入	CI00~CI07, CI10~CI17	16	24VDC
		数字输出	CO00~CO07, CO10~CO17	16	24VDC
	通用 I/O（用户）	数字输入	DI00~DI07, DI10~DI17	AUBO-CB-iS: 8 AUBO-CB-iS(CE): 16 AUBO-CB-iS-H: 16	24VDC
		数字输出	DO00~DO07, DO10~DO17	AUBO-CB-iS: 8 AUBO-CB-iS(CE): 16 AUBO-CB-iS-H: 16	24VDC
模拟 I/O	通用 I/O（用户）	模拟电压输入	AI0, AI1	2	0~+10V
		模拟电压输出	AO0, AO1	2	0~+10V, 0~20mA
通信接口	-	RS485	485_A, 485_B	2	-
编码器接口	-	增量编码器	ENC A+, ENC A-, ENC B+, ENC B-, ENC Z+, ENC Z-,	6	差分信号

5.2 电气警告和小心事项

在设计和安装机器人及 AUBO-CB-iS 系列控制器应用时，务必遵循以下警告和小心事项，实施维护作业同样要遵循这些警告和小心事项。

 危险！	1. 请确保所有不得沾水的设备都保持干燥。如果有水进入产品，请切断电源，然后联系您的供应商。 2. 仅使用该机器人的原装线缆。请不要在那些线缆需要弯折的应用中使用机器人。如果需要更长的线缆或柔性线缆，可以联系您的供应商。 3. 本文提到的所有 GND 接头只适用于供电和传送信号。对于保护性接地（PE），请使用控制器中标记接地标志的螺丝接头。接地连接器应至少有该系统内最高电流的额定电流。 4. 当向机器人的 I/O 安装接口电缆时，请务必小心。
 警告！	1. 切勿将安全信号连接到安全等级不合适的非安全型 PLC。如不遵守该警告，可能会因某项安全停止功能失效而导致人员严重受伤甚至死亡。 2. 控制器电气接口接线时，控制器必须断电。
 小心！	1. 高于 IEC 标准中规定电平的干扰信号将会造成机器人的异常行为。信号电极高或过度暴露将会对机器人造成永久性的损害。EMC 问题通常发生在焊接过程中，通常由日志中的错误消息提示。由 EMC 问题造成的任何损失，遨博（北京）智能科技股份有限公司概不负责。 2. 用于连接控制器与其他机械和设备的 I/O 线缆长度不得超过 30 米，除非进行延长测试后表明可行。

5.3 通信接口

5.3.1 RS485 接口

AUBO-CB-iS 系列控制器提供标准 RS485 接口, 可用于连接 Modbus 设备, 引脚说明如所示。

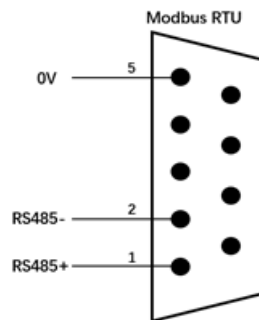


图 5-1 RS485 接口引脚说明图

5.3.2 USB 接口

AUBO-CB-iS 系列控制器提供 USB2.0、USB3.0 两种标准接口, 可进行设备的连接以及软件升级与工程文件导出。

5.3.3 LAN 接口

AUBO-CB-iS 系列控制器标配工业级有线以太网接口, 为机器人系统提供高效、稳定的网络通信能力, 支持远程访问和控制。

5.4 I/O 控制方式

5.4.1 信号电平控制

AUBO-CB-iS 系列控制器提供灵活的 I/O 信号电平控制方案。

- AUBO-CB-iS: 默认支持 NPN 电平控制。
- AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H: 支持 NPN 和 PNP 两种电平控制方式, 在出厂时已预置并标记, 如图 5-2 所示。

RS485 增量编码器 模拟输入/输出		用户IO COM端		用户输出IO		用户输入IO		安全IO COM端		安全输出IO		安全输入IO		电源 远程开关机 安全急停输入	
485_B	485_A	COM DI	COM DI	DO17	DO07	DI17	DI07	COM CI	COM CI	CO17	CO07	CI17	CI07	24V	GND
ENC Z-	ENC Z+	COM DI	COM DI	DO16	DO06	DI16	DI06	COM CI	COM CI	CO16	CO06	CI16	CI06	24V	GND
ENC B-	ENC B+	COM DI	COM DI	DO15	DO05	DI15	DI05	COM CI	COM CI	CO15	CO05	CI15	CI05	RMT OFF	RMT ON
ENC A-	ENC A+	COM DI	COM DI	DO14	DO04	DI14	DI04	COM CI	COM CI	CO14	CO04	CI14	CI04	COM RMT	COM RMT
0V	24V	COM DO	COM DO	DO13	DO03	DI13	DI03	COM CO	COM CO	CO13	CO03	CI13	CI03	SI1	SI0
AG	AG	COM DO	COM DO	DO12	DO02	DI12	DI02	COM CO	COM CO	CO12	CO02	CI12	CI02	COM SI	COM SI
AO1	AI1	COM DO	COM DO	DO11	DO01	DI11	DI01	COM CO	COM CO	CO11	CO01	CI11	CI01	EI1	EI0
A00	AI0	COM DO	COM DO	DO10	DO00	DI10	DI00	COM CO	COM CO	CO10	CO00	CI10	CI00	COM EI	COM EI

接线时, 控制柜必断电。
Please power off the control box before connecting the wire.

小心有电。
Be careful with electricity.

本设备仅由专业人员操作和维护。
Only trained personnel is permitted to operate and maintain this equipment.

IO类型

☐ PNP
 ☒ NPN

图 5-2 I/O 电平出厂配置示例图



控制器的电平控制方式由工厂专业配置，用户请勿自行修改，以确保系统稳定性和安全性。

5.4.2 公共 COM 端

AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H 控制器采用模块化 COM 端架构,提供精细化的信号管理方案,如图 5-3 所示。COM 端按信号方向和功能属性,可分为输入和输出两种,详细功能和说明如所表 5-2 示。

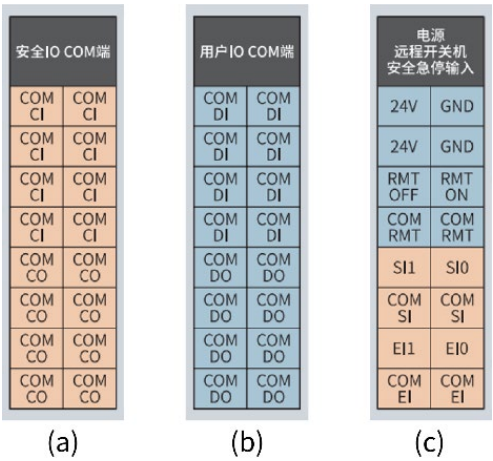


图 5-3 公共 COM 端示意图

(a) 可配置 I/O 的 COM 端；(b) 通用 I/O 的 COM 端；(c) 固定功能 I/O 的 COM 端

表 5-2 COM 端功能作用和使用说明

COM 端		功能作用	数量	使用说明
输入 COM	COM SI	外部安全停止输入公共端	2	配合外部安全停止输入使用
	COM EI	联动紧急停止输入公共端	2	配合联动紧急停止输入使用
	COM RMT	远程开关输入公共端	2	配合远程开关机输入使用
	COM CI	可配置 I/O 输入公共端	8	配合可配置 I/O 输入使用
	COM DI	通用 I/O 输入公共端	8	配合通用 I/O 输入使用
输出 COM	COM CO	可配置 I/O 输出公共端	8	配合可配置 I/O 输出使用
	COM DO	通用 I/O 输出公共端	8	配合通用 I/O 输出使用

1. I/O 电平有效方式由工厂预先配置，用户应仔细检查控制器内部 I/O 类型的标记。

2. 无论采用 NPN 还是 PNP 型信号电平控制，输入和输出的有效电平遵循出厂预配置。

3. NPN 与 PNP 两种信号电平控制下，公共 COM 端和 I/O 接线原理保持一致。

5.5 I/O 供电

5.5.1 内部电源供电

控制器面板 I/O 默认选择内部电源供电方式，如图 5-4 所示。

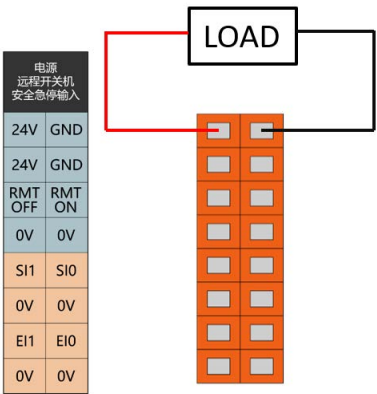


图 5-4 内部电源供电示意图

5.5.2 外部电源供电

用户如需使用外部电源供电，请参照图 5-5 所示的方式使用。

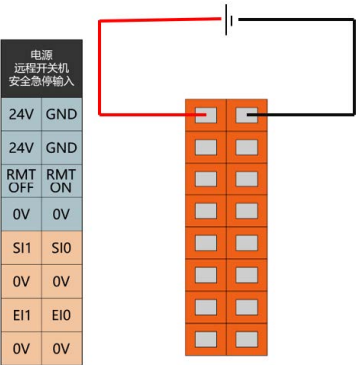


图 5-5 外部电源供电示意图

5.6 固定功能 I/O

5.6.1 固定安全停止输入

AUBO-CB-iS 系列控制器提供了两种固定的安全停止输入：

- 外部安全停止输入（SI0、SI1）：用于其他安全型保护设备。
- 联动紧急停止输入（EI0、EI1）：仅用于紧急停止设备，可实现多机联动急停。

两者的功能差异如表 5-3 所示。

表 5-3 外部安全停止输入与联动紧急停止输入功能对比表

	外部安全停止输入	联动紧急停止输入
机器人停止运动	是	是
程序执行	暂停	停止
机器人电源	开	关
重置	自动或手动	手动
使用频率	不超过每运行周期一次	不常使用
需要重新初始化	否	仅释放刹车
停机类别	2	1

表 5-4 外部安全停止输入与联动紧急停止输入安全电气参数

安全输入功能	极限情况		
	检测时间	断电时间	反应时间
外部安全停止输入	100ms	1200ms	1300ms
联动紧急停止输入	100ms		1200ms

5.6.2 远程开机/关机

当系统处于手动模式时，使用远程开关机控制 I/O 接口可以控制开启或关闭机器人系统。

表 5-5 远程开关机控制 I/O 接口

输入	功能定义
RTM ON	远程开机信号输入接口
RTM OFF	远程关机信号输入接口

5.7 控制器可配置 I/O

AUBO-CB-iS 系列控制器提供 16 路可配置数字输入接口、16 路可配置数字输出接口，其采用双回路安全通道设计，能够确保在发生单一故障时系统仍能保持安全功能。

可配置 I/O 仅在示教软件中完成配置后，方可作为安全 I/O 使用；若未配置，则默认为通用数字 I/O。安全 I/O 始终具有最高优先级，当同一个 I/O 端口同时配置安全 I/O 和通用 I/O 功能时，系统优先保留安全 I/O 的功能。有关安全 I/O 的详细功能和使用说明，请参见《AuboStudio 用户手册》。

当可配置 I/O 作为安全 I/O 使用时，必须遵循严格的安全准则。在投入使用前，所有安全装置和相关设备必须按照专业安全说明进行安装，并经过全面的风险评估。

表 5-6 可配置 I/O 功能定义

输入/输出	功能定义
CI00~CI07	通过软件界面设置具体功能
CI10~CI17	
CO00~CO07	
CO10~CO17	

5.8 控制器通用 I/O

5.8.1 功能定义

AUBO-CB-iS 系列控制器提供灵活的通用 I/O 接口，不同型号配有差异化的接口配置：

- AUBO-CB-iS 控制器配备 8 (+16) 路数字输入接口、8 (+16) 路数字输出接口、2 路模拟量电压输入接口、2 路模拟量电压输出接口。
- AUBO-B-CE、AUBO-CB-iS-H 控制器提供 16 (+16) 路数字输入接口、16 (+16) 路数字输出接口、2 路模拟量电压输入接口、2 路模拟量电压输出接口。

通用 I/O 的具体功能需在示教软件中进行配置，详细功能说明与配置方法请参见《AuboStudio 用户手册》。

表 5-7 通用 I/O 功能定义

输入/输出	功能定义
DI00~DI07	通过软件界面设置具体功能
DI10~DI17	
DO00~DO07	
DO10~DO17	
CI00~CI07	
CI10~CI17	
CO00~CO07	
CO10~CO17	
AI0, AI1	
AO0, AO1	

5.8.2 通用数字 I/O 接口

AUBO-CB-iS 系列控制器提供灵活的 I/O 信号电平控制方案。

表 5-8 通用数字输入输出接口电气参数

输入/输出	参数	规范
DI	输入信号形式	NPN/PNP
	输入方式	输入信号电流
	电气规格	5mA/DC24V
DO	输出信号形式	NPN/PNP
	电气规格	300mA/DC24V

示例

1. 数字输入接口连接按钮开关

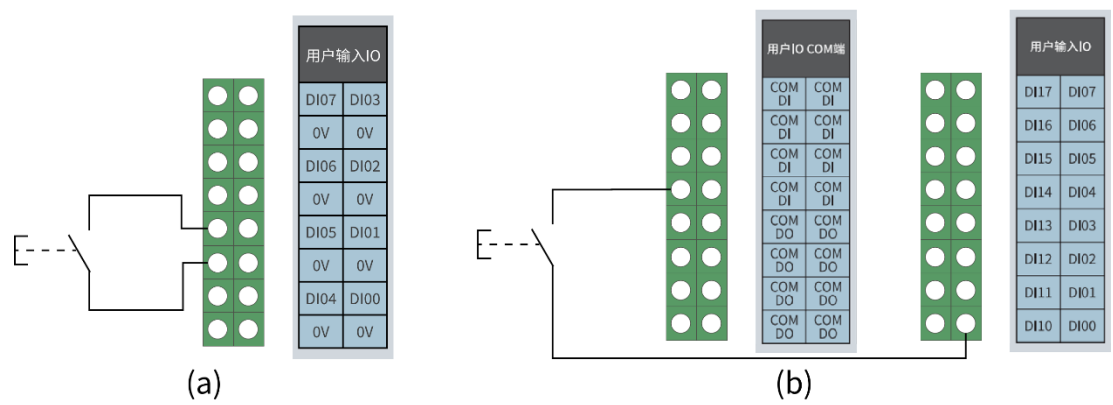


图 5-6 数字输入接口连接按钮开关示意图

(a) AUBO-CB-iS；(b) AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H

2. 数字输出接口连接负载

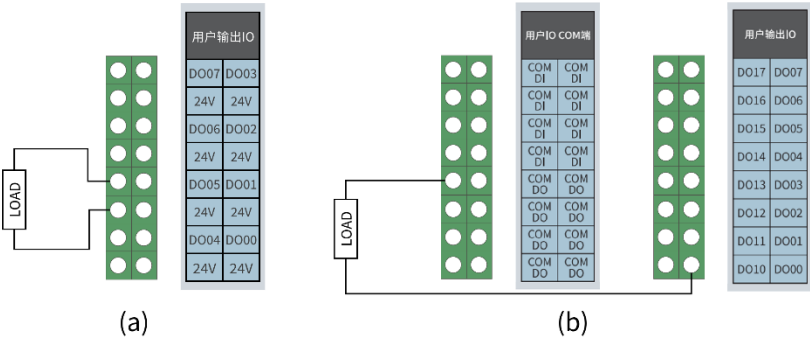


图 5-7 数字输出接口连接负载示意图

(a) AUBO-CB-iS; (b) AUBO-CB-iS(CE)、AUBO-CB-iS-H

5.8.3 通用模拟 I/O 接口

模拟 I/O 接口位于控制器侧面板最左一排端子接口中，有 2 个模拟电压输入端和 2 个模拟电压输出端，分别以 AI 和 AO 表示，如图 5-8 所示。

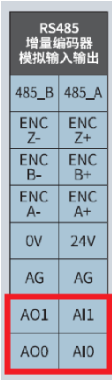


图 5-8 模拟 I/O 接口示意图

表 5-9 通用模拟输入输出接口电气参数

类型	电压
输入	0 ~ +10V
输出	0 ~ +10V
精度	± 1%

表 5-10 通用模拟输入接口电气参数

参数项	最小值	最大值	单位
输入电压	0	+10	V
输入电阻	100K		Ω
AI 采样分辨率	12		BITS
AI 采样精度	10		BITS

示例

1. 模拟电压输入接线方法

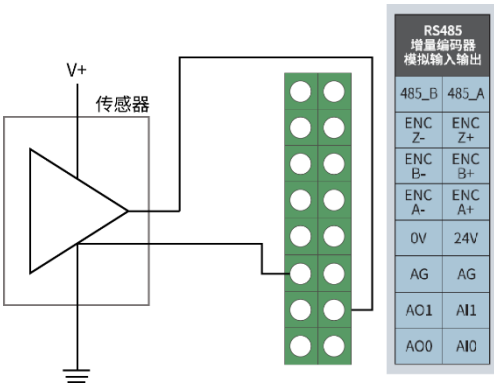


图 5-9 模拟电压输入连接传感器接线示意图

2.模拟电压输出接线方法

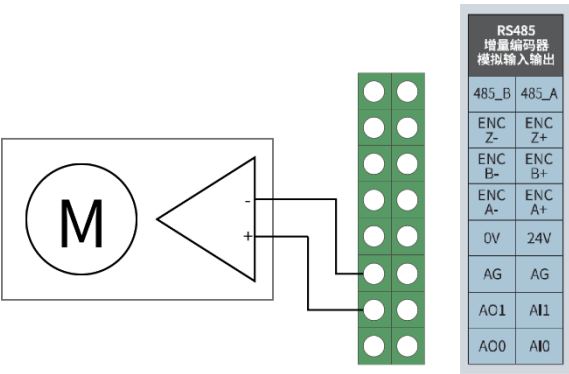


图 5-10 模拟电压输出连接驱动设备接线示意图

5.9 端子排 RS485 接口

端子接口中的 RS485 接口如图 5-11 所示，可用于 Modbus RTU 通讯。

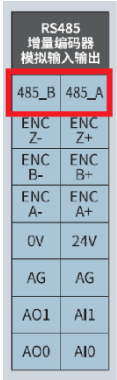


图 5-11 端子排 RS485 接口示意图

5.10 增量编码器接口

增量编码器接口如图 5-12 所示，可连接部分外设。

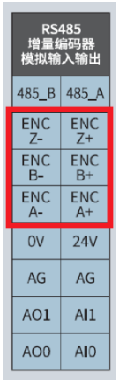


图 5-12 增量编码器接口示意图

6 搬运及注意事项

机器人吊装时，运动部件应采取恰当的措施进行定位，不使其在吊装和运输过程中产生意外的运动，造成危害。包装运输时，应按包装标准进行包装，并在包装箱外打上所需标记。

运输时，需要保证机器人是稳定的，而且需保持其固定在适当的位置上。

控制器应使用手柄抬升。

从机器人的包装材料中将机器人移至安装位置时，扶住机器人直至机器人机座的所有螺栓全部紧固好。

固定好后给机器人上电，运用机器人拖动示教功能将机器人姿态调整到合适位置。

运输完成后保持好原包装。将包装材料保存在干燥处，以备将来需要重新包装并移动机器人。



1. 确保抬升设备时你的背部或其他身体部位不过分负重。
2. 应遵守所有地区性和国家性指南。遨博（北京）智能科技股份有限公司不对设备运输过程中产生的损害负责。
3. 确保安装机器人时严格遵守说明书中的安装指示。

7 维护维修

维护维修工作务必严格遵守本手册的所有安全指示。

维护、校准、维修工作必须根据最新的服务手册进行操作，服务手册可以在支持网站 www.aubo-robotics.cn 上找到。所有遨博（北京）智能科技股份有限公司经销商都可以访问本网站。

维修必须由授权的系统集成商或遨博（北京）智能科技股份有限公司进行。零件退回给遨博（北京）智能科技股份有限公司时应按服务手册的规定进行操作。

必须确保维护维修工作规定的安全级别，遵守有效的国家或地区的工作安全条例，同时必须测试所有的安全功能是否能正常运行。

维护维修工作的目的是为了确保系统正常运行，或在系统故障时帮助其恢复正常运行状态。维修包括故障诊断和实际的维修。

操作机器人手臂或控制器时必须遵循以下安全程序和警告事项：

	1. 从控制器背部移除主输入线缆以确保其完全断电。需要采取必要的预防措施以避免其他人在维修期间重新接通系统能源。断电之后仍要重新检查系统，确保其断电。 2. 重新开启系统前请检查接地连接。 3. 拆分机器人手臂或控制器时请遵守 ESD(静电释放)法规。 4. 避免拆分控制器的供电系统。控制器关闭后其供电系统仍可留存高压达数小时。 5. 避免水或粉尘进入机器人手臂或控制器。
	1. 使用部件号相同的新部件或遨博（北京）智能科技股份有限公司批准的相应部件替换故障部件。 2. 该工作完成后立即重新激活所有禁用的安全措施。 3. 书面记录所有维修操作，并将其保存在整个机器人系统相关的技术文档中。 4. 控制器没有最终用户可自行维修的零件。如果需要维护或维修服务，请联系您的经销商或遨博（北京）智能科技股份有限公司。

8 废弃处理

AUBO 机器人必须根据适用的国家法律法规及国家标准处置。

9 质量保证

9.1 产品质量保证

AUBO 机器人具有 36 个月有限保修期。

若新设备及其组件在投入使用后 36 个月内,出现因制造或材料不良所致的缺陷,遨博(北京)智能科技股份有限公司应提供必要的备用部件予以更换或维修相关部件。

被更换或返至遨博(北京)智能科技股份有限公司的设备或组件的所有权归遨博(北京)智能科技股份有限公司所有。

如果产品已经不在保修期内,遨博(北京)智能科技股份有限公司保留向客户收取更换或维修费用的权利。

在保修期外,如果设备呈现缺陷,遨博(北京)智能科技股份有限公司不承担由此引起的任何损害或损失,例如生产损失或对其他生产设备造成的损坏。

9.2 免责声明

若设备缺陷是由处理不当或未遵循用户手册中所述的相关信息所致,则“产品质量保证”即告失效。

以下情况导致的故障不在本保修范围内:

1. 非遨博认可渠道购买的产品;
2. 不符合工业标准或未按用户手册要求安装、接线、连接其他控制设备;
3. 使用时超出产品所标称的规格条件或标准;
4. 将本产品用于指定以外用途;

2. 使用环境条件超出产品的标称；
3. 使用环境为打磨环境或特殊使用环境未做产品防护的；
4. 由于运输不当导致的产品损坏；
5. 意外事故、人为因素造成的故障、损坏或间接损坏；
6. 改装造成的故障、损坏或间接损坏；
7. 安装非原装正品零部件、附件；
8. 由遨博（北京）智能科技股份有限公司或其指定集成商以外的第三方对原装零部件进行改造、调试或维修导致的损坏；
9. 自然灾害、其它不可抗力造成的故障、损坏或间接损坏；
10. 上述情况以外，非遨博（北京）智能科技股份有限公司责任导致的故障。

以下情况不属于保修范围：

1. 无法识别产品追溯号。
2. 无法识别生产日期或保修起始日期。
3. 对软件或内部数据的更改。
4. 无法再现故障或者故障无法由遨博（北京）智能科技股份有限公司识别。
5. 在放射性设备、生物试验设备或遨博（北京）智能科技股份有限公司判断为危险用途中使用本产品。
6. 外观件、易损件。

根据产品质量保证协议，遨博（北京）智能科技股份有限公司只对向经销商出售的产品和零部件中出现的瑕疵和缺陷进行质保承诺。

任何其他明示或暗示的担保或责任，包括但不限于任何对适销性或特定用途的默

示担保，遨博（北京）智能科技股份有限公司不承担相关担保责任。此外，遨博（北京）智能科技股份有限公司对由相关产品产生的任何形式的间接损害或后果不承担相关责任。

附录 A 术语

0 类停机: 当机器人的电源被切断后, 机器人立刻停止工作。这是不可控的停止, 由于每个关节会以最快的速度制动, 因此机器人可能偏离程序设定的路径。当超过安全评定极限, 或当控制系统的安全评定部分出现错误的情况下方可使用这种保护性停止。要了解更多信息, 请参阅 EN ISO13850:2008 或 IEC60204-1:2006。

1 类停机: 当为机器人供电使其停止时, 机器人就停止, 当机器人实现停止后切断电源。这是可控性停止, 机器人会遵循程序编制的路径。一秒钟之后或一旦机器人停稳后就将电源切断。要了解更多信息, 请参阅 EN ISO13850:2008 或 IEC60204-1:2006。

2 类停机: 机器人通电时的可控性停止。机器人在一秒钟时间内停止所有动作。安全评定控制系统的操控可使机器人停留在停止的位置。要了解更多信息, 请参阅 IEC60204-1:2006。

诊断覆盖率 (DC): 用于衡量为了达到评定的性能等级而实施的诊断的有效性。要了解更多信息, 请参阅 EN ISO13849-1:2008。

集成商: 集成商即设计机器人最终安装的机构。集成商负责进行最终风险评估, 必须确保最终安装遵循当地的法律法规。

平均危险失效时间 (MTTFd): 平均危险失效时间 (MTTFd) 指的是为了达到评定的性能等级而进行计算和检测所得的值。要了解更多信息, 请参阅 ENISO13849-1:2008。

风险评估: 风险评估即识别所有风险并将风险降低到适当程度的整个过程。风险评估应进行记录存档。详情请参考 ISO12100。

性能等级: 性能等级 (Performance Level, PL) 是一个分离的等级, 它用于说明

控制系统中各个与安全相关的部分在可预测的条件下执行安全功能的能力。PLd 是第二高的可信度分类，它意味着安全功能相当值得信赖。要了解更多信息，请参阅 EN ISO13849-1:2008。

附录 B 认证与检测

本公司产品 AUBO-iH 系列机械臂，经由第三方认证机构通过检验评定企业的质量管理体系和样品型式试验确认本产品符合特定的要求，具备持续稳定地生产符合标准要求产品的能力，并已给予书面证明。说明如下：

AUBO-iH 系列机械臂通过多家国际第三方知名机构检测与认证，获得欧盟 CE 认证、北美认证等，产品安全性达国际领先水平。

AUBO-i12 机器人由 SGS 进行认证测试，通过欧盟 CE 认证，产品符合欧盟 CE 指令的所有相关要求：



机械指令（MD） 2006/42/EC

电磁兼容（EMC）2014/30/EU

EN ISO 10218-1:2011

EN ISO 12100:2010

EN ISO 13849-1:2015

EN 60204-1:2018

EN 61000-6-2:2005

EN 61000-6-4:2007 +A1:2011



AUBO-i12 机器人由 TÜV SÜD 进行认证测试，通过北美认证，

符合北美认证标准的所有相关要求：



UL 1740:2018

CAN/CSA-Z434-14/R:2019

Supplemented by

ANSI RIA R15.06-2012

NFPA 79:2018



遨博 (北京) 智能科技股份有限公司

AUBO (BEIJING) ROBOTICS TECHNOLOGY CO.,LTD

公司总部：北京市 海淀区 知春路7号 致真大厦C座18层

制造基地：江苏省 常州市 常州科教城铭赛科技大厦
山东省 淄博市 临淄区 齐都镇城里街65号

咨询热线：010-88595859

售后服务热线：400 863 5388

邮箱：info@aubo-robotics.cn



扫一扫
关注官方微信订阅号



扫一扫
关注官方抖音号