

AUBO-i10H

iH系列协作机器人



10KG

负载



38.5KG

重量



±0.03mm

重复定位精度



1350mm

工作半径

✓ AUBO-i10H协作机器人最大工作半径1350mm

✓ 负载10kg, 兼具±0.03mm的重复定位精度

✓ 大负载、工作半径长

适合领域

3C、汽车、新能源、半导体、机械加工、五金家电、厨卫洁具、医疗健康、科研教育、餐饮、新零售、日化、物流



遨博致力为客户提供安全、可靠的协作机器人产品，产品先后通过：

- EN ISO 13849-1:2015(PL=d, CAT 3)认证
- 欧盟CE认证
- 北美认证
- 韩国KCs认证
- 中国CR认证
- SEMI S2认证
- 洁净度class5级



特性优点

(相比于上一代产品)

01 定位更准

重复定位精度、上电定位精度进一步优化，最大碰撞力数值降低，毫秒级系统响应速度确保定位精度，作业轨迹更平稳

02 速度更快

工作速度提升10%-20%，6自由度机械臂高效运转，大幅提升工作效率

03 功能更强

开放的系统平台，末端集成485通讯，增加末端拖拽示教功能，支持大电流供电，可与更多种类的末端治具、视觉、移动等外围设备直接建立通讯，更灵活、更便捷

04 安全更优

产品通过多项专业认证，稳定可靠，碰撞检测灵敏度提高，无需安全防护，人机协作更安全



部署灵活



编程简易



安全稳定



模块化



高精度



柔性化生产



应用广泛



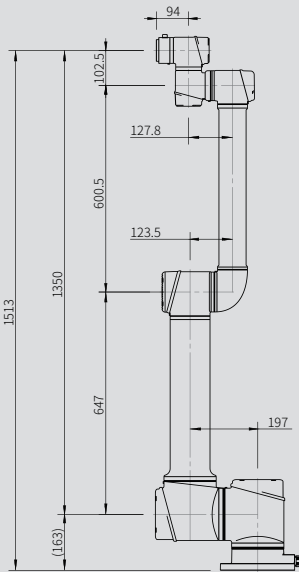
系统开放



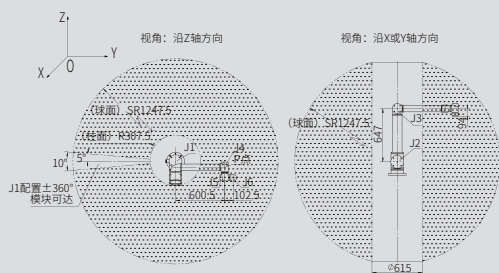
高投资回报率



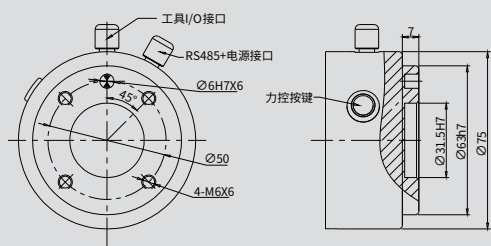
其他



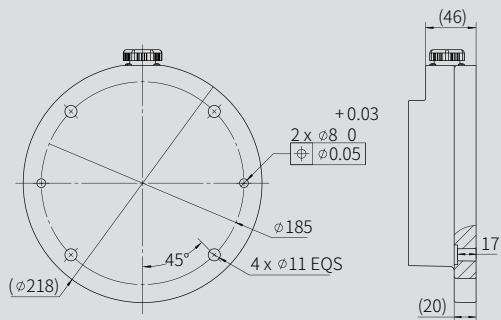
AUBO-i10H 外形尺寸图



AUBO-i10H 本体P点运动范围



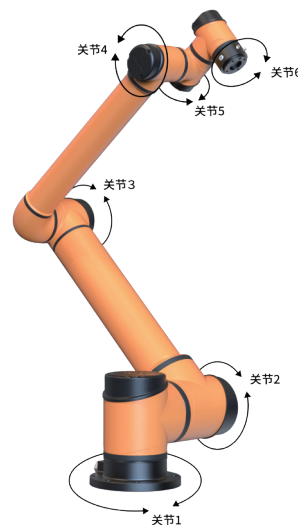
AUBO-i10H 末端法兰



AUBO-i10H 基座俯视图

机械臂

自由度	6
最大工作半径 (mm)	1350
负载 (kg)	10
重量 (kg)	38.5
安装面直径 (mm)	Ø218
重复定位精度 (mm)	±0.03
工具速度 (m/s)	≤4.0
平均功率 (W)	500
峰值功率 (W)	2000
工作环境温度范围 (°C)	0-50
工作环境湿度	90%相对湿度 (非冷凝)
安装方式	任意角度
防护等级	IP54
ISO 14644-1 洁净室等级	5



关节运动参数

	运动范围 (°)	最大速度 (°/s)
joint 1	±360	178
joint 2	±360	178
joint 3	±167	223
joint 4	±360	237
joint 5	±360	237
joint 6	±360	237

*各关节具备±360的能力, 受限于应用场景, 各关节可能达不到, 请实际使用过程中注意。

控制柜

产品型号	AUBO-CB
控制柜尺寸 (长*宽*高)	400mm*160mm*320mm
重量	12.5kg
连接机械臂线缆长度	5m (可定制, 最长8m)
连接示教器线缆长度	4m
连接电源线长度	5m
通讯协议	EtherNet、ModBus-RTU/TCP; 选配EtherCAT、EtherNet/IP、Profinet
接口与开放性	SDK(C++/Python/JavaScript Windows + Linux 系统), 支持ROS/ROS2
供电电源	100-240VAC, 50-60Hz
防护等级	IP43



控制柜IO/工具端IO

	控制柜	工具端
I/O 接口	数字输入 8 (普通) / 8 (安全)	4 (可配)
	数字输出 8 (普通) / 8 (安全)	4 (可配)
	模拟输入 2	2
	模拟输出 2	-
	485通信 1	1
I/O 电源	输出电压 24V	0V/12V/24V
	输出电流 2A	额定2A 峰值3A

示教器

产品型号	AUBO-TP
尺寸	254mm*213.1mm*40.8mm
重量	1.0kg
IP等级	IP43
颜色	橙色+黑色



免责声明:

1. 本产品单页内容可能会在不预先通知的情况下有所变更。
2. 本产品单页为本公司著作物, 版权归我司所有, 转载或者引用本目录内容请注明来源, 未经许可不得随意转载, 否则将视为侵权并依法追究法律责任。

