

AUBO-iS10

iS系列协作机器人



10KG

负载



36KG

重量



±0.03mm

重复定位精度



1300mm

工作半径

✓ AUBO-iS10高性能协作机器人,机械臂运行速度快,可满足复杂敏感环境的作业需求

✓ 负载10kg,臂展1457mm,最大工作半径1300mm

✓ 高性能,快速响应,小巧轻便

适合领域

iS系列可广泛应用于全行业场景,更适用于精密制造、喷涂、严苛敏感环境等特殊场景。



特性优点

- 01 模块化,易于更换** 采用一体化模块化设计,共有6种规格的标准模块,可实现快速更换,维修保养更便捷
- 02 性能提升,高精高速** 相比于iH系列,重复定位精度、绝对精度、轨迹精度都有全面提升,机械臂运行速度更快
- 03 全新设计,防护更强** 负载自重比最高可达1:3.2,核心零部件优化,搭载新控制算法;全封闭式结构,防护等级最高可达IP68
- 04 轻巧灵活,应用广泛** 全新示教器重量仅有1kg,全新控制柜占地面积减少50%;全系标配多功能工具端,应用范围更广



高性能



高精度



快速响应



安全稳定



模块化设计



柔性化生产



工艺精细



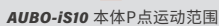
防护等级高



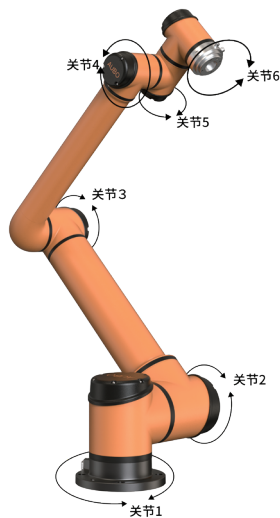
小巧轻便



其他



自由度	6
最大工作半径(mm)	1300
负载(kg)	10
重量(kg)	36
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	IP67(最高可达IP68)
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	237.6
joint 4	±360	296.3
joint 5	±360	296.3
joint 6	±360	296.3

*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。

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	
连接电源线缆长度	5m	
通讯协议	EtherNet、ModBus-RTU/TCP; 选配EtherCAT、EtherNet/IP、Profinet	
接口与开放性	SDK(C++/Pyhton/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	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

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



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，转载或者引用本单页内容请注明来源，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。

