



傲博智能
AUBO



AUBO

浙江傲博机器人有限公司

地址：浙江省温岭市城西街道中心大道676号千人计划台州产业园
电话：+86 0576-86168200
手机：136-6683-5500
邮箱：info@zjaubo.com
网址：www.zjaubo.com



企业公众号

浙江傲博 | 智能制造

ZHEJIANG AUBO INTELLIGENT MANUFACTURING

成就你我 共创未来
ACHIEVEMENT YOU AND ME, CREATE FUTURE TOGETHER





COMPANY INTRODUCTION

公司介绍

浙江遨博机器人有限公司

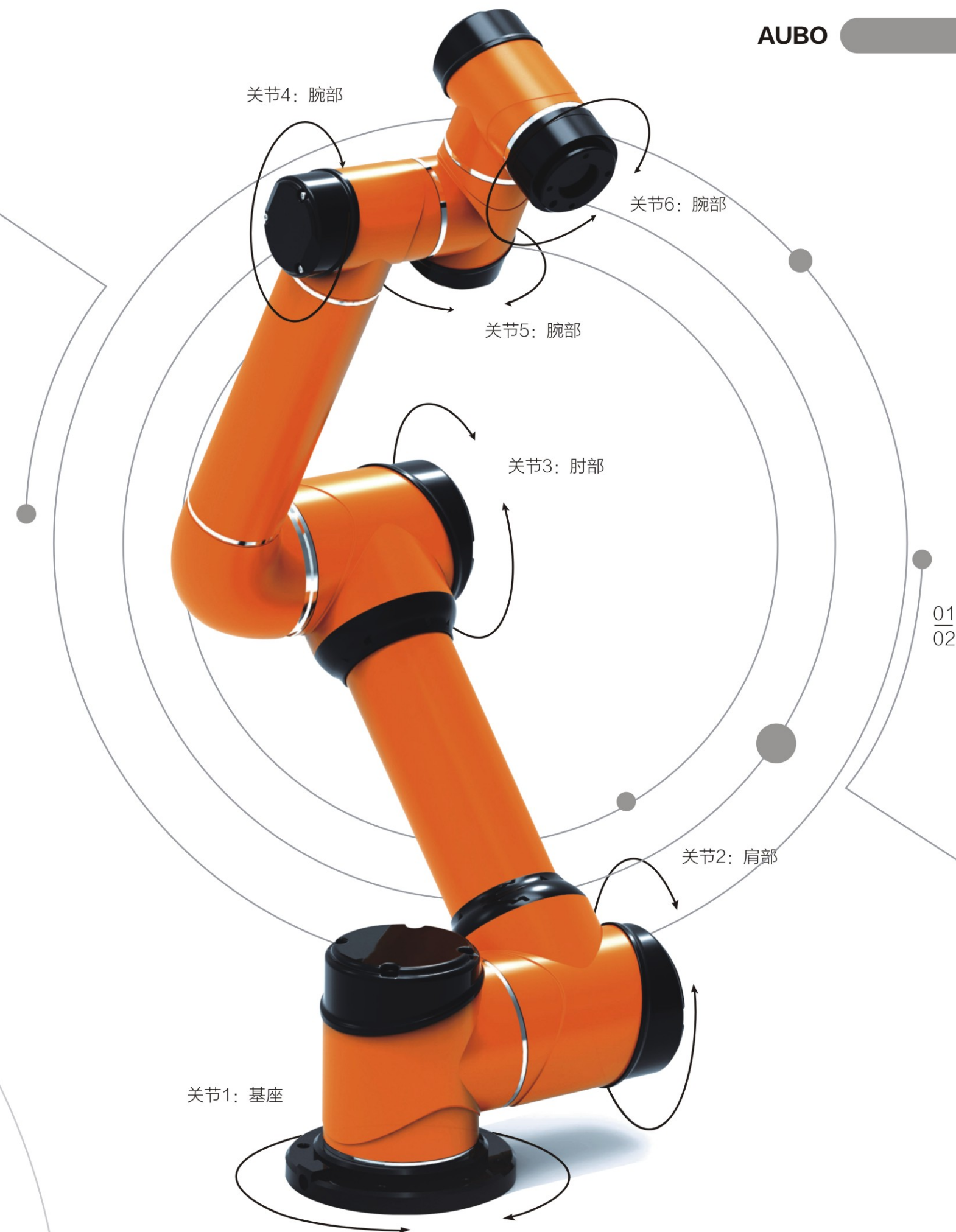
AUBO

浙江遨博机器人有限公司成立于2018年4月25日，并顺利入驻千人计划台州产业园，注册资金2000万。公司主要致力于协作机器人的末端执行机构及周边辅助系统开发，包括柔性夹爪类、辅助送料系统、产品集成应用等，并努力实现与机器人配套的模块化集成模式。同时研究核防护技术与机器人技术相结合，开发相关装备，并将其应用于高辐射危险环境下的检测、维护等特种作业。公司根据中国 2025 制造“积极研发能够满足智能制造需求，特别是与小批量定制、个性化制造、柔性化制造相适应的，可完成动态、复杂作业使命，可以与人类协同作业的新一代机器人”的核心精神，公司产品将实现“四化”规划，即通用化、系列化、模块化和标准化，为行业智能制造提供优质的机器人智能模组与服务，并为推动国家经济建设作出积极的贡献。

AUBO i系列**协作**机器人
BEST
CO-WORKER

3KG/5KG/7KG/10KG

遨博i系列协作机器人是高品质、低成本的6自由度人机协作轻型机械臂。它完全基于模块化的理念研发设计而成，采用开放型软件架构，方便用户和开发人员对系统的扩展使用。与同类型、同负载的工业机器人相比，遨博i系列协作机器人具有非常显著的特点，如轻量级、高精度、高安全、易于安装部署和编程，可快速满足柔性化生产需求。



AUBOi系列

协作与安全

COLLABORATION AND SAFETY



无需安装防护栏



碰撞即停，避免伤害



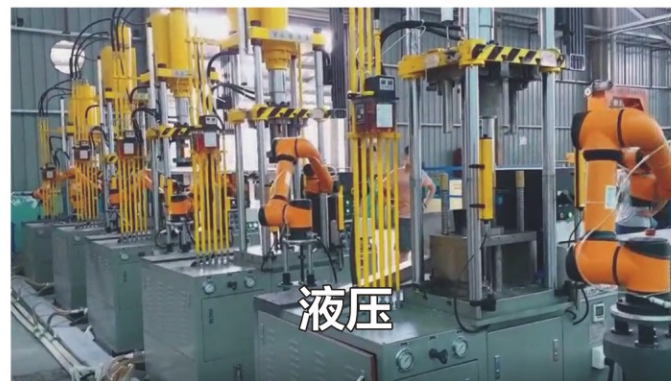
快速反应，高度安全

- 遨博i系列协作机器人具备先进的碰撞检测功能，发生非预期碰撞，会自动停止运行，保护操作人员及周围设备不受伤害。同时，用户可对遨博i系列协作机器人设置不同的碰撞检测等级，满足不同工况下的柔性化生产需求。
- 遨博i系列协作机器人提供多个安全I/O接口，安全I/O均具备双回路安全通道（冗余设计），可确保在发生单一故障时不会丧失安全功能，满足工业现场用户生产系统的安全通信要求。
- 依据最新国际协作机器人标准ISO/TS15066、ISO10218以及其他安全标准设计，遨博i系列协作机器人具备“safety-rated monitored stop（安全适用的受监控停止）”、“HandGuiding（拖动示教）”以及“Power and force limiting（功率与力限制）”等协作机器人安全功能。
- 遨博i系列协作机器人具备关节限制功能，用户可对每个关节空间的运动进行限制。
- 具备缩减模式功能，在缩减模式下，机器人运行时的参数（TCP速度、关节速度等）限制在用户的设置值内。

傲博i系列协作机器人

BEST CO-WORKER

傲博i系列协作机器人有着与一般工业机器人不同的优势，轻量级、易于使用、性能卓越、性价比高，且无需安全防护即可与人一起近距离工作。凭借着强大的多功能性广泛应用于众多行业和应用领域，让生产自动化，让效益最大化。



液压



上下料



产品检测



电机装配



商标检测



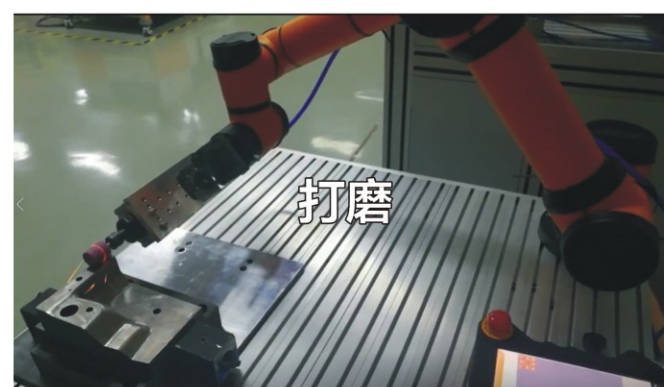
AGV小车



打螺丝



搬运



打磨



泡茶

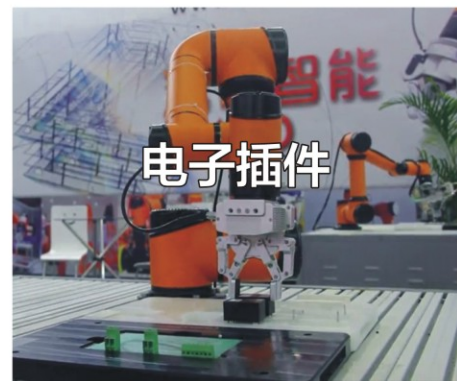


装配生产线



电焊

Welding



电子插件



喷涂



视觉

投资回报快

AUBO

FAST RETURN ON INVESTMENT

- 傲博i系列协作机器人从操作系统、控制系统到关键零部件完全实现自主化、国际化，具有强劲的价格比优势，用户可快速收回投资成本。

AUBO i5

TECHNICAL SPECIFICATIONS

[技术参数]

机械臂

自由度:	6
臂展:	924.5 mm
负载:	5Kg
重量:	24 Kg
额定寿命:	30000h
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
符合标准:	符合欧盟CE认证、北美认证、韩国KCs认证、中国CR认证
定位精度:	± 0.02 mm
末端速度:	≤2.8 m/s
功耗:	200W(普通工况下)
材料:	铝合金
环境湿度:	25-85%(无冷凝)
环境温度:	0-45° C
防护等级:	IP54
编程:	在12.5寸触摸屏的AUBOPE图形用户界面上进行
通讯协议:	CAN bus
供电电源:	DC 48V
安装方式:	置地式、倒挂式、悬臂式

运动轴

运动范围	最大速度
关节1 基座:	± 175° 150° /s
关节2 肩部:	± 175° 150° /s
关节3 肘部:	± 175° 150° /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	数字量输入	数字量输出	模拟量输入	模拟量输出
0V/12V/24V	0.8A	4路(可配)	4路(可配)	2路	0

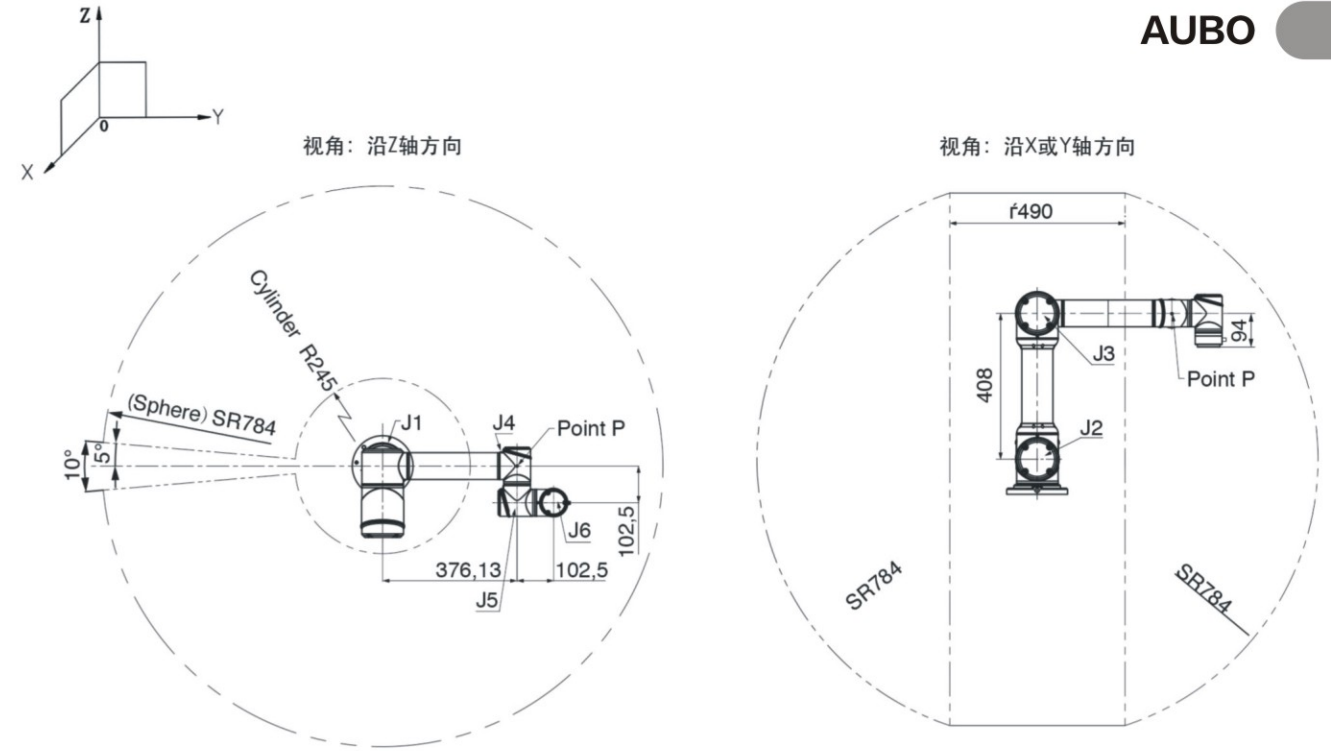
尺寸:	727mm*623mm*235mm
重量:	20Kg
连接线长度:	5m
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus-RTU/TCP
接口与开放性:	SDK (支持C\C++\Lua\Python开发)、支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50-60Hz
防护等级:	IP54

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:	4
模拟量输出:	4
电源输出:	24V
电流输出:	3A

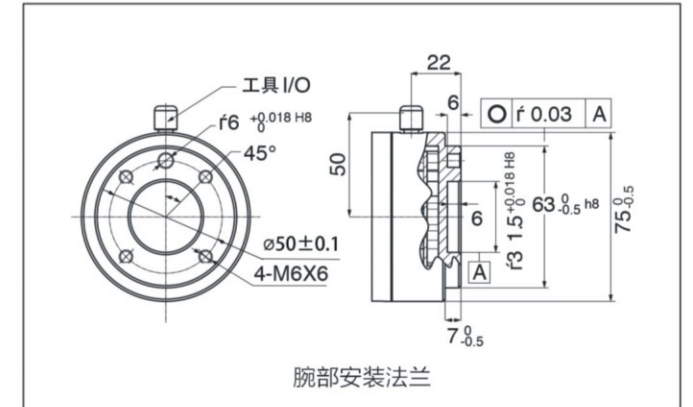
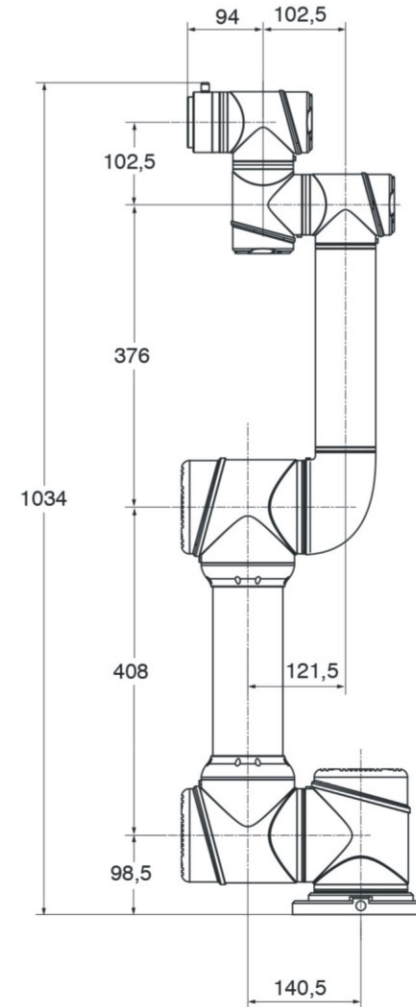
示教器

尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.8 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:	IP54
颜色:	橙色+黑色

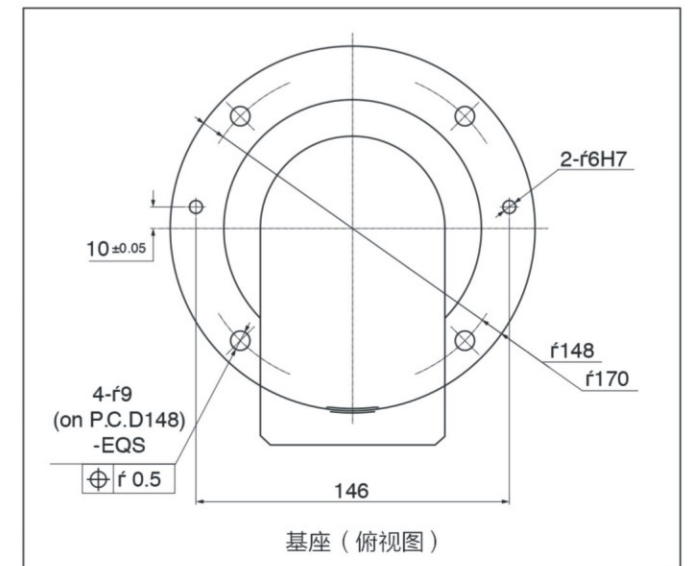


注: 1.虚线表示机械臂运动范围边界

2.P点运动范围可能超过虚线包含范围



腕部安装法兰



基座 (俯视图)



AUBO i3

TECHNICAL SPECIFICATIONS

[技术参数]

机械臂

自由度:	6
臂展:	625 mm
负载:	3 Kg
重量:	15.5 Kg
额定寿命:	30000h
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
符合标准:	符合欧盟CE认证、北美认证、韩国KCs认证
定位精度:	± 0.03 mm
末端速度:	≤ 1.9 m/s
功耗:	150W(普通工况下)
材料:	铝合金
环境湿度:	25-85%(无冷凝)
环境温度:	0-45° C
防护等级:	IP54
编程:	在12.5寸触摸屏的AUBOPE图形用户界面上进行
通讯协议:	CAN bus
供电电源:	DC 48V
安装方式:	置地式、倒挂式、悬臂式

运动轴

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	数字量输入	数字量输出	模拟量输入	模拟量输出
0V/12V/24V	0.8A	4路(可配)	4路(可配)	2路	0

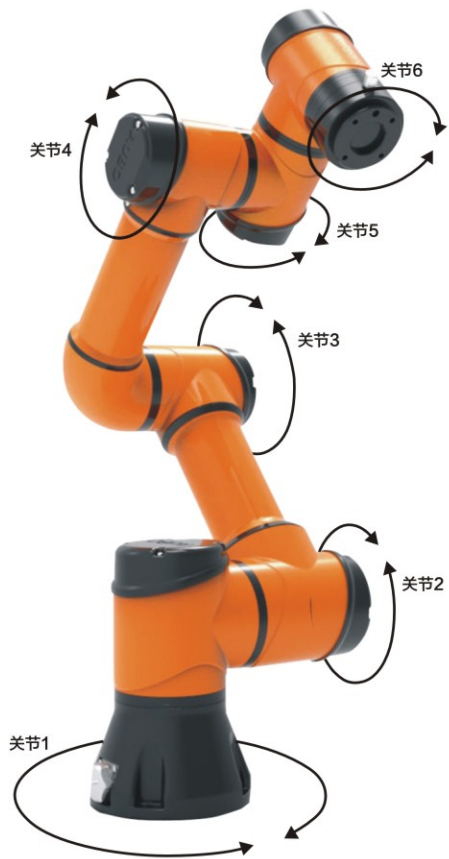
尺寸:	727mm*623mm*235mm
重量:	20Kg
连接线长度:	5m
颜色:	黑色
通讯协议:	Ethernet、Modbus-RTU/TCP
接口与开放性:	SDK (支持C\C++\Lua\Python开发)、支持ROS系统、API
供电电源:	100-240VAC, 50-60Hz
防护等级:	IP54

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	-
电源输出:	24V	
电流输出:	3A	

示教器

尺寸:	355x235x54 mm
重量:	1.8 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:	IP54
颜色:	橙色+黑色



AUBO i7

TECHNICAL SPECIFICATIONS

[技术参数]

机械臂

自由度:	6
臂展:	1122.5 mm
负载:	7 Kg
重量:	32 Kg
额定寿命:	30000h
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:	± 0.03 mm
末端速度:	≤ 3.5 m/s
功耗:	400W(普通工况下)
材料:	铝合金
环境湿度:	25-85%(无冷凝)
环境温度:	0-45° C
防护等级:	IP54
编程:	在12.5寸触摸屏的AUBOPE图形用户界面上进行
通讯协议:	CAN bus
供电电源:	DC 48V
安装方式:	置地式、倒挂式、悬臂式

运动轴

运动轴	运动范围	最大速度
关节1 基座:	± 175°	150° /s
关节2 肩部:	± 175°	150° /s
关节3 肘部:	± 175°	225° /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

AUBO i10

TECHNICAL SPECIFICATIONS

[技术参数]

机械臂

自由度:	6
臂展:	1335 mm
负载:	10 Kg
重量:	37 Kg
额定寿命:	30000h
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:	± 0.05 mm
末端速度:	≤ 4.0 m/s
功耗:	500W(普通工况下)
材料:	铝合金
环境湿度:	25-85%(无冷凝)
环境温度:	0-45° C
防护等级:	IP54
编程:	在12.5寸触摸屏的AUBOPE图形用户界面上进行
通讯协议:	CAN bus
供电电源:	DC 48V
安装方式:	置地式、倒挂式、悬臂式

运动轴

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°	150° /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

相关配套设备

Robotics Peripherals

基础手爪总成 特点及优势

轻质材料制作，重量轻。整体硬化处理，持久耐用。气路内置，全密封设计，防止切屑灰尘进入造成异常磨损和卡死，整体外形简洁美观，科技感强。可根据客户的产品任意搭配组合使用，基本能适应各种上下料的应用。

基础手爪总成 基础4路气模块 (SZHL01)

本体重量:	1.07kg
输入:	4路气
输出:	4路气
最大负载:	10kg
气压:	0.4-0.7mpa
旋转角度:	360°
最高重复精度:	±0.02mm



基础手爪总成 基础8路气模块 (SZHL02)

本体重量:	1kg
输入:	8路气
输出:	8路气
最大负载:	10kg
气压:	0.4-0.7mpa
旋转角度:	360°
最高重复精度:	±0.02mm



快换 基础快换系统模块 (SZHL03)

本体重量:	1.38g
输入:	8路气
输出:	6路气
最大负载:	10kg
气压:	0.4-0.7mpa
旋转角度:	360°
最高重复精度:	±0.02mm

特点及优势:

机械手自动快换轻型柔性模块，可以实现各种夹爪自由快速切换，通用性、柔性化特别强，适合一机多品种快速换装生产。



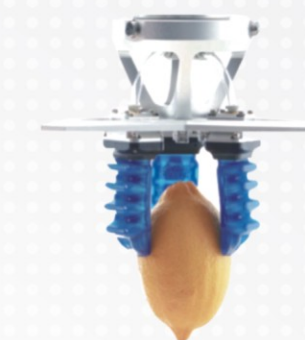
电爪 Robotiq 两指电爪

手指行程	0~85mm
最小包容直径	43mm
重量	850g
夹紧力	可根据产品的特性设置力的大小
手指张合速度	20~150mm/s
Force repeatability	±10%
位置分辨率	0.4mm
供电电压	24V
物理接口	RS-485
数据位	8
停止位	1
奇偶检验	无



夹爪 SRT圆周可调型夹爪

最大负载	≤5,000g
使用温度范围	-40℃~150℃
驱动介质	洁净空气
标准工作寿命	>300万次
工作压力范围	-0.095mpa-0.1mpa
最高重复精度	0.08mm
工作频次	≤90次/分钟



相机 Inspector PIM60 2D视觉传感器

工作距离	50~500mm
镜头	可更换
分辨率	640x480像素
工作电压	24V Dc ± 20%
接口	100Mb以太网
环境温度	-20℃+70℃
外壳材料	铝
外壳防护等级	IP67
尺寸规格	100mm x 53mm x 38mm(LxWxH)



相机 Pick-it 3D 相机

3D测量方法	3D增强光
图片处理速度	30fps
最适工作高度	50~70cm
最适工作范围	400mm*400mm*250mm
相机焦距	400mm
接口	USB3.0
通信方式	Ethernet TCP/IP
环境温度	0℃+45℃
精度	<3mm
重复精度	<1mm
外壳防护等级	IP55



夹爪系列

Claw Series

自换手爪

特点及优势

轻质材料制作，重量轻。整体硬化处理，持久耐用。气路内置，全密封设计，防止切屑灰尘进入造成异常磨损和卡死，整体外形简洁美观，科技感强。可根据客户的产品任意搭配组合使用，基本能适应各种上下料的应用。

自换手爪

三角座手爪

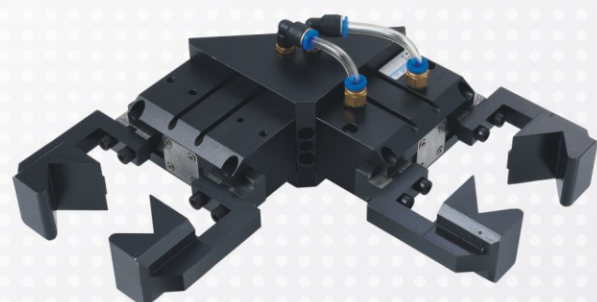
气爪规格:	40三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.25Kg
旋转角度:	0-90°
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

三角座手爪

气爪规格:	32强力两爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.5Kg (不含手指)
旋转角度:	0-90°
手指行程:	16mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

三角座手爪

气爪规格:	40三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	2.2Kg
旋转角度:	0-90°
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

三角座手爪

气爪规格:	16三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.1Kg
旋转角度:	0-90°
手指行程:	4mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

三角座手爪

气爪规格:	40两爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.2Kg
旋转角度:	0-90°
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



夹爪系列 Claw Series

自换手爪

三角座手爪

气爪规格:	40两爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1Kg
旋转角度:	0-90°
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

吸盘式手爪

真空吸盘规格:	Φ20
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	0.6Kg



自换手爪

拉杆式手爪

气爪规格:	40三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.25Kg
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

平板式手爪

气爪规格:	20两爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	0.8Kg
手指行程:	10mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

平板式手爪

气爪规格:	16两爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	0.6Kg
手指行程:	6mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

平板式手爪

气爪规格:	40三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.2Kg
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



夹爪系列 Claw Series

自换手爪

Y型手爪

气爪规格:	40三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.25Kg
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

S型手爪

气爪规格:	40三爪
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.2Kg
手指行程:	8mm
最高工作频次:	120次/min
最高重复精度:	±0.02



自换手爪

交叉式手爪

气爪规格:	10两爪
手指行程:	3mm
伸缩气缸规格:	缸径16, 行程150
气压:	0.4-0.7mpa
重量:	1.2Kg
最高工作频次:	80次/min
最高重复精度:	±0.02



集成模块系列 Integrated Module Series

集成模块

往复式送料单元

本体重量:	80kg
外形尺寸:	长870*宽690*高780mm
托盘尺寸:	630*410mm

特点及优势:
实现加工零部件的物料交替式上下料, 可以不停机进行物料转换。与控制集成单元和其它机器人系统搭配组合可实现自动化上下料的应用。定位工装和物料周转箱, 客户可根据产品的特性进行自由选择。

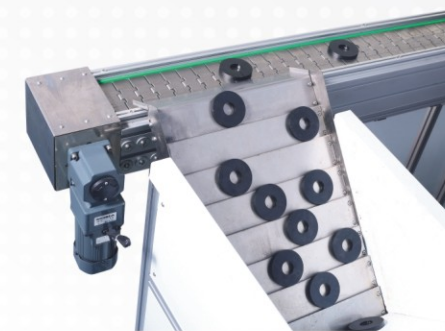


集成模块

盘类件提升机

外形尺寸:	长840*宽492*高880mm
提升规格:	推板长390mm, 单级厚度4mm 单级有效行程70mm

特点及优势:
适合各种盘类或平板类部件的分料。此款产品通用性强, 噪音小, 运行稳定, 使用寿命长。



集成模块

双层倍速链送料单元

外形尺寸:	长750*宽620*高750mm
托盘尺寸:	680*480mm

特点及优势:
输送能力大, 可承载较大的载荷, 输送速度准确稳定, 能保证精确的同步输送, 易于实现积放输送, 可用做装配生产线或作为物料的储存输送。搭配机器人系统可用作自动化上下料的应用。



集成模块

链板输送线

外形尺寸:	长1517*宽400*高740
输送规格:	链板宽114, 轴距1390

特点及优势:
适合各种盘类或平板类部件的输送, 通用性强, 运行稳定, 使用寿命长。



智造，不是未来
是现在

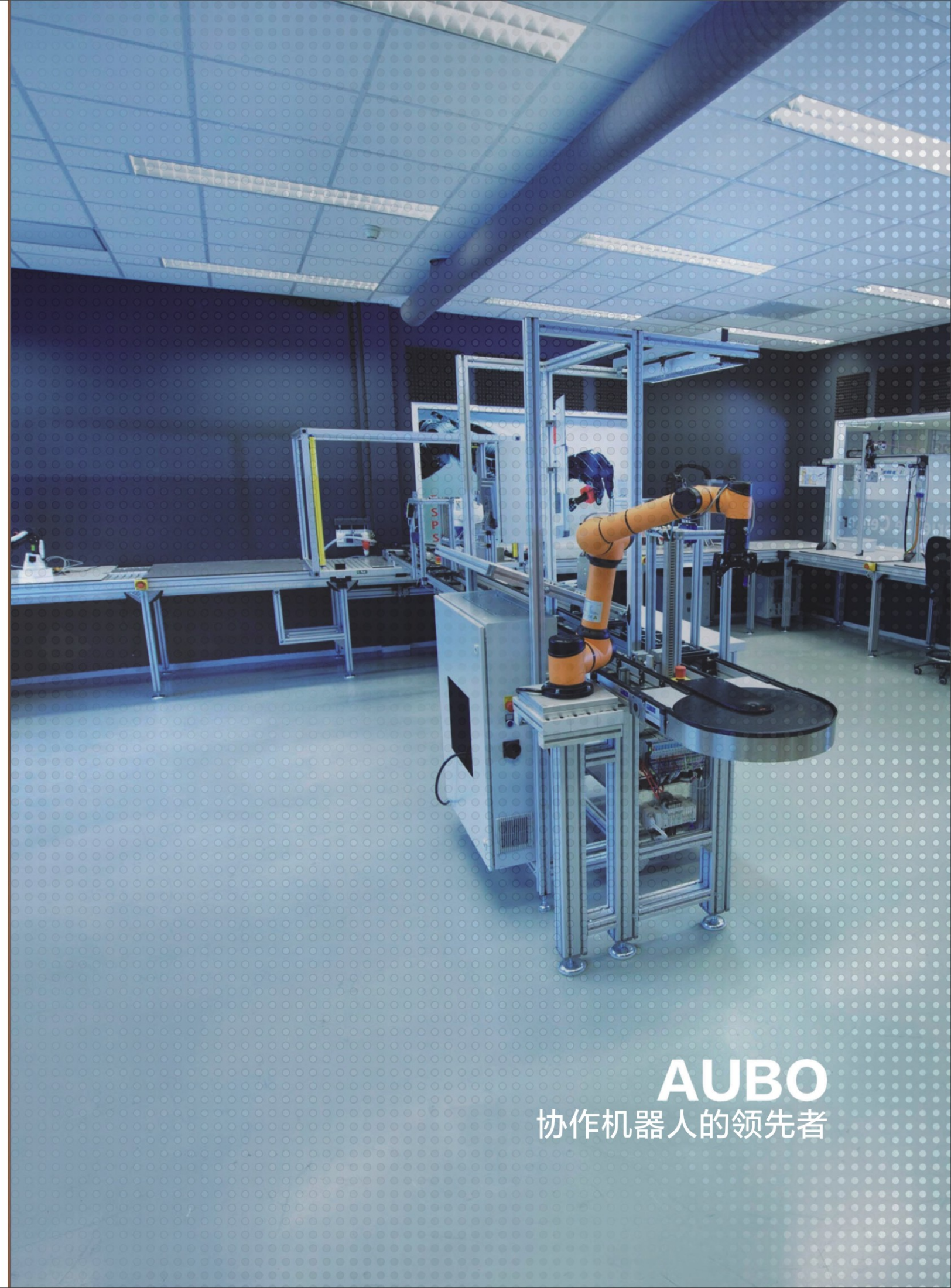
携手，不是等待
是尽快

合作，不是供需
是共赢

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，遨博协作机器人应运而生，旨在助力“中国制造2025”。

现代制造需求正日益增长为“小批量高混合”的个性化、柔性化需求，自动化应用和流程也变得越来越复杂。对于遨博协作机器人而言，无论您对生产有任何要求，我们都将为您提供最灵活的个性化解决方案，从前期功能开发，到后期产线实施、调试，我们都将伴随您的左右。

作为您的专业合作伙伴，除了致力于让您的生产变的更为高效，更具竞争力，更重要的是：我们还将保障您员工的人身安全和工作减压。



AUBO
协作机器人的领先者