

ciMoMa-GIANT

自走ロボットLDと
協働ロボットTMを一体化

- 導入時の **マッピング** → **走行テスト** → **ハンドリング**
一連動作を専門スタッフがサポート
- 協働ロボットの可搬質量は、最大 **20kg** まで選択可能
- 操作が容易なインターフェース
- ロボット群の複数台管理が可能な管理システム

point

01 人の代わりとして

運搬作業+ワークの受渡を実行

point

02 ◎省人化 ◎人作業の改善

◎稼働時間の拡張 への解決策として



実績 半導体工場などクリーンな環境でご活用いただいております！

ロボット管理システム JOS (Job Ordering System)

上位システム

上位システムとロボット群を連携する MiddleWare です。ロボットへの動作指示、稼働状況監視、スケジューリングなど、生産性向上に役立つ機能を搭載しております。



モバイルマニピュレータの操作画面

複数のジョブ(LDゴール&TM動作)を組み合わせたルート機能を搭載。回数を指定し、繰り返し実行可能。

主要なステータスはランプで確認

MoMaの状態を分かりやすくコメント表示

詳細ステータスは項目ごとにタブ切替で確認

※ ルート : 複数ジョブ (最大 4 個) の組み合わせ

※ ジョブ : LD ゴールと TM プログラムの組み合わせ

モバイルマニピュレータの仕様

サイズ	幅 750mm× 奥行 1220mm× 荷台高さ 900mm	
自走ロボット	LD-250 (オムロン社製) (※1)	
協働ロボット	可搬 12kg : TM12M / 可搬 14kg : TM14M / 可搬 20kg : TM20M (※1) (オムロン社製、又はデックマン社製)	
エンドエフェクタ	TM 用 Plug&Play ハンド (Robotiq 社製、OnRobot 社製、SCHUNK 製等) (※2)	
最大積載質量	約 40kg	
稼働時間	4h 以上 ※満充電からの使用 LD のバッテリーを使用	
移動最高速度	950mm/sec ※環境に合わせて速度は下げてください	
推奨通路幅	1600mm 以上 (通路中央部において旋回可能) 2500mm 以上 (本機互いすれ違いの場合)	
安全機能 (動作モード切替)	移動時 (LD モード) : マニピュレータは HOME 位置で一時停止状態 マニピュレータ動作時 (TM モード) : LD を非常停止状態とし走行不可	

※1 ご使用にあたっては、弊社取り扱い説明書、及び各ロボットメーカーのユーザーズマニュアルをご熟読下さい。

※2 カスタムハンドの製作も承っております。



ciRobotics株式会社

〒870-0848 大分県大分市賀来北二丁目20番8号 TEL : 097-585-5630 / FAX : 097-585-5631



ciMoMa-GIANT 以外の製品情報を多数掲載しています！是非ご覧ください！

URL : <https://www.cirobotics.jp/>



実際に動いている様子や記載しきれなかった機能を動画で紹介しています！ぜひご覧ください！

Youtube : <https://www.youtube.com/@ciRobotics>

本誌には主に機種のご選定に必要な内容を掲載し、ご使用上の注意事項等は掲載しておりません。

ご使用にあたっては、弊社取り扱い説明書及び各ロボットメーカーのユーザーズマニュアルをご熟読下さい。