

モバイルマニピュレータSLIM

ciRobotics

(自動搬送モバイルロボット) + (協働ロボット)

ciMoMa-SLIM

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、**4kg** **6kg** から選択可能
- 操作しやすいGUIを装備
- MoMaだけでなく他のロボットも複数台管理が可能な
一括管理システム「JOS」を準備

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

- 部品の受取/受渡
- 周回移動しての環境測定



※写真:搭載協働ロボット TM5M-700

モバイルマニピュレータの仕様

サイズ	幅 590mm× 奥行 700mm× 荷台高さ 900mm		
自走ロボット	LD-90（オムロン社製） ^{（※1）}		
協働ロボット	可搬 6kg：TM5M-700 / 可搬 4kg：TM5M-900（オムロン社製、又はテックマン社製） ^{（※1）}		
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	19kg		
稼働時間	5h 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	1200mm 以上（通路中央部において旋回可能） 1800mm 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

ciRobotics

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



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



賀来事業所 (営業部・技術部) 〒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

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

※ 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

ルート	LD	TM	Step
ジョブ1		Job1	
ジョブ2		Job2	
ジョブ3		Job3	
ジョブ4		Job4	
実行回数			5 / 10

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

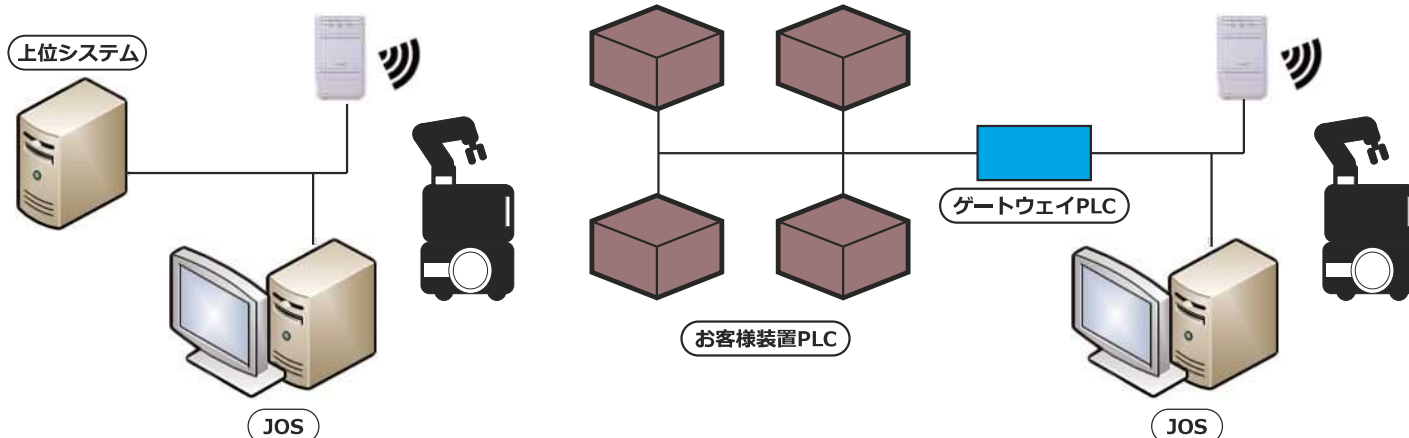
JOS (Job Ordering System)

上位システムと各ロボットを連携する MiddleWare です。Job の発行、稼働状況監視を行えます。



例1 お客様上位システムとの連動

例2 お客様装置PLCシステムとの連動



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。

◆御見積等に関するお問い合わせ◆



SKソリューション株式会社

本社：福岡市博多区博多駅中央街1-1 新幹線博多ビル7F
TEL：092-432-7646 FAX：092-481-1730
営業所：福岡（本社）、北九州、熊本、長崎、大分

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
- 操作しやすいGUIを装備
- MoMaだけでなく他のロボットも複数台管理が可能な
一括管理システム「JOS」を準備



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

● 部品の受取/受渡

● 周回移動しての環境測定

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)
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ご使用ください
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

ciRobotics

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



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



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

※ 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

ジョブ	LD	TM	Step
ジョブ1		Job1	
ジョブ2		Job2	
ジョブ3		Job3	
ジョブ4		Job4	
実行回数	5 / 10		

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

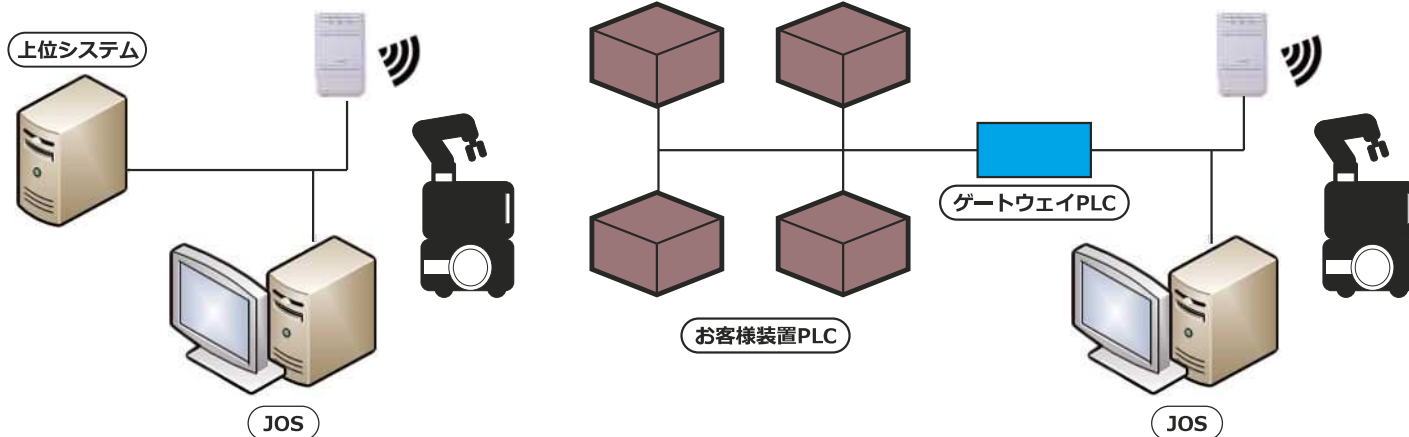
JOS (Job Ordering System)

上位システムと各ロボットを連携する MiddleWare です。Job の発行、稼働状況監視を行えます。



例1 お客様上位システムとの連動

例2 お客様装置PLCシステムとの連動



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。

◆御見積等に関するお問い合わせ◆



SKソリューション株式会社

本社：福岡市博多区博多駅中央街1-1 新幹線博多ビル7F
TEL：092-432-7646 FAX：092-481-1730
営業所：福岡（本社）、北九州、熊本、長崎、大分