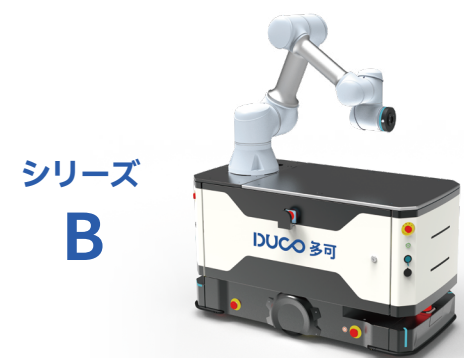


製品紹介

DUCO動協働ロボットは、独自に開発した移動プラットフォームと協働ロボットを統合し、独自の視覚システムや治具などの実行ユニットを搭載することで、材料の運搬、組み立て、検査、および精密加工などの機能応用を実現します。多可移動協働ロボットは全方位的な安全防護を備え、多様なインターフェースおよび通信方式に対応し、顧客システムとの優れた連携が可能です。また、カスタマイズされたソリューションやスケジューリングシステム、現場指導および充実したアフターサービスを提供し、お客様の利便性向上を図ります。

製品の特長



- 一体式ティーチペンダント**
 - 単一の画面で移動プラットフォームと協働アームの可視化を実現し、連携調整が可能となることで、展開プロセスがさらに迅速化されます。
- 充電の多様性**
 - 接触式、無線および自動充電方式は、短時間かつリアルタイムでの対応を可能にし、7日24時間の連続運用を実現します。
- 車載統合型・オープンコントローラー**
 - オープンプログラミング環境と多様な通信およびデータインターフェース、さらに独自の検査機能により、幅広いカスタマイズニーズに対応可能。
- 専用のAMR設計開発**
 - 移動協働ロボット向けに特別設計されたホイールシステムは、より高い安定性と信頼性を提供します。
- 360°安全防護**
 - 地面および空域におけるリアルタイム安全防護を実現し、人とロボットの安全な協働を促進します。
- 総合的な環境技術をサポート**
 - 各種ツールとの効率的なインターフェースを実現し、より便利にデータを取得できます。



カセンサー	ビジョンシステム
Link-touch 富点触控 ATI A Robot Company NBIT WACOH HKM SRI Sunrise Instruments DAPHON 达 宏 科 技	MECH MIND ALSONTECH PhotonS HIKROBOT 海康机器人 QJATALOG Inspiro2 COGNEX 康耐视 SICK Sensor Intelligence SOLOMON AccuPick 图漾科技 PENGYANG.VIZ
電子グripper	真空グripper
ZIMMER dh 大森机器人 ROBOTIQ RAMA thy robot HIWIN GIMATIC 知行机器人	SMC Robot Technology ROBOTIQ KAWAUCHI 川口 智 能 SCHMALZ SRT HANVAC FESTO KPA THR VANTECH 万泰科技 ReRobot 美联机器人
クイックチェンジ	シミュレーション&オフラインプログラム
ATI A Robot Company Applied Robotics GRIP SCHUNK 桥田 QUICKT 方品科技 CRG GIMATIC	ORIGITECH HANHUA 瀚 宇 智 控 VISUAL COMPONENTS RoboDK
締付システム	ドレスバック
Rexroth Bosch Group DEPRAG DAND 艾面特 Atlas Copco Danikor	murplastik CUBEXIN 库鑫 igus
ゲートウェイおよび拡張モジュール	レーザーキャナ
MOXA AMSAMOTION 艾莫迅 Hilsen HongKe hms 北京航空航天大学 杭州创新研究院 HANGZHOU INNOVATION RESEARCH INSTITUTE HANGZHOU UNIVERSITY	OLEI SICK Sensor Intelligence 大汉正源 Intelligent Laser KEYENCE 基恩士
光学式3Dスキャナ	溶接機(中国)
CASAIM 中 美 艾目易 Aimooe	MEGMEET AOTAI GW LASERTECH BINGO TAYOR 上海通特机器人 恩倍睿 headuc 合大电气
溶接機(グローバル)	その他
Panasonic esab KEMPPi WECO CLOOS ETC KOLARC 伏能士	Tenu Ewellix inlinBot 倍能倍特 SMA 赛威德

DUCO JAPAN 株式会社

- ◎ 京都支社：〒604-0924 京都府京都市中京区河原町通二条下ル一之船入町376 クロトビル 506室
- ◎ 大阪営業所：〒532-0003 大阪市淀川区宮原5-1-18 新大阪第27松屋ビル 1305
- ◎ 東京営業所：〒114-0023 東京都北区滝野川1丁目68番7号 早稲田ビル3階
- ☎ 075-283-1269
- ✉ marketing@ducorobots.com
- ◎ www.ducorobots.co.jp



DUCO 移動協働ロボット

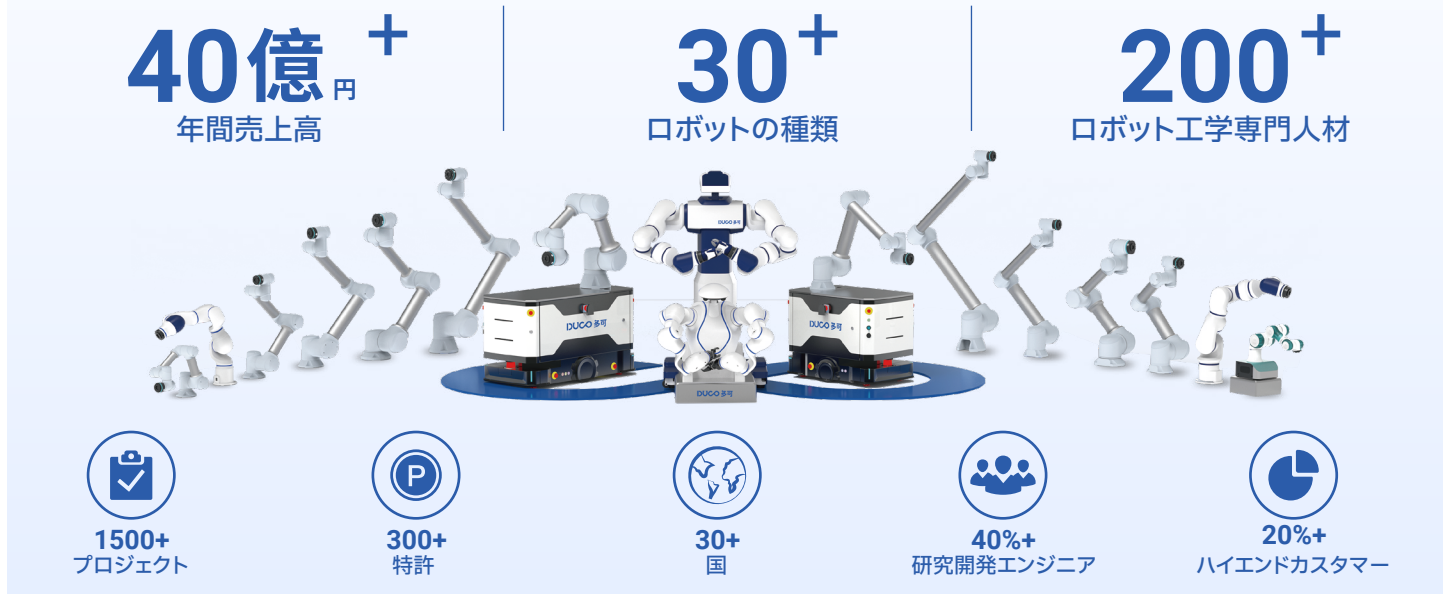
スマートな未来のベストパートナー



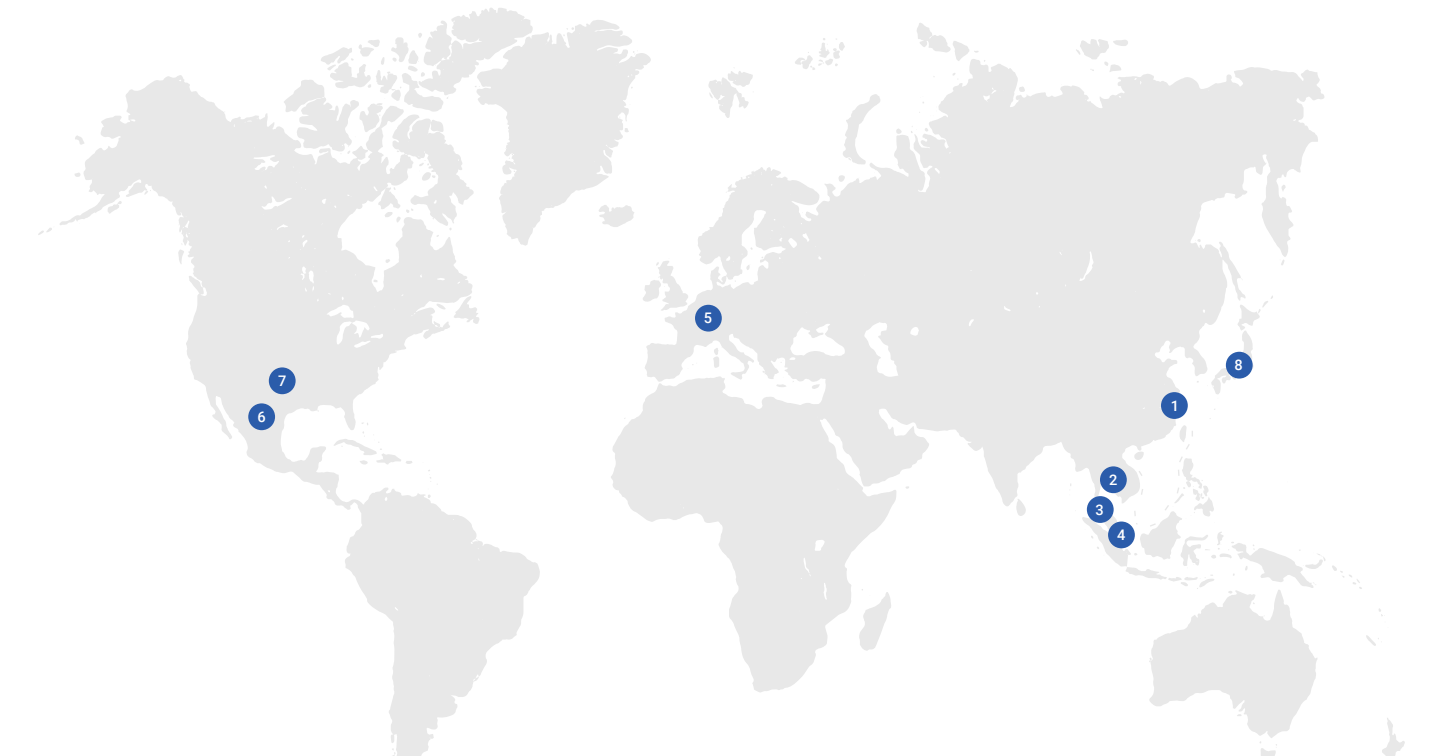
09
2025

会社概況

2014年に設立されたSIASUN-DUCOは、次世代インテリジェントロボットの研究開発に注力している。SIASUN-DUCOは、SIASUN CORPORATION（株式番号300024）のサブブランドとして、SIASUNの革新的な精神とクラフトマンシップの哲学を継承し、継続的な価値を深く世界に創造している。現在、SIASUN-DUCOは複数の業界に最先端の技術をもたらしており、ハードウェア&ソフトウェアのコアコンポーネントの100%は自社開発・自社製造しています。

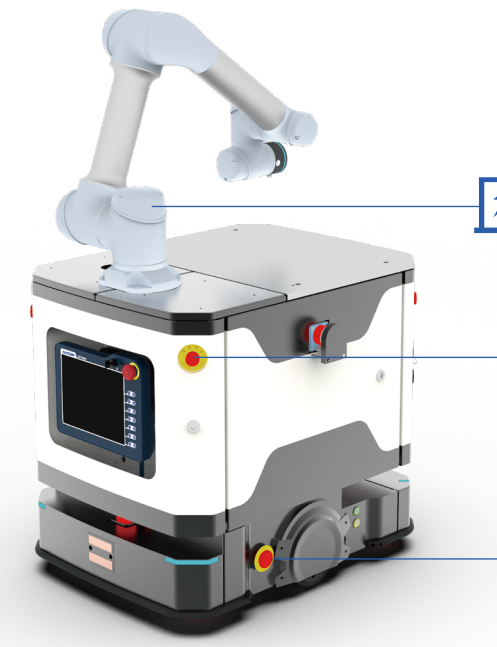


グローバル事業展開



- 1 本社：上海市浦东新区金湖路 358 番-4
- 2 タイ：112 Moo 2, KM. 15 th Bangna-Trad Rd, Bangchalong, Bangplee, Samutprakarn
- 3 マレーシア：1050708 Jalan Gurdwara hexagon tech park 10300 george town pulau pinang
- 4 シンガポール：3A International Business Park, Tower B #08-18, Singapore
- 5 ドイツ：Austraße 58, 71642 Ludwigsburg, Stuggart
- 6 メキシコ：piso 5 oficina 518 avenida miguel hidalgo 330 monterrey centro monterrey nuevo leon
- 7 アメリカ：2021 Guadalupe Street, Suite 260, Austin, Texas
- 8 日本：〒604-0924 京都府京都市中京区河原町通二条下ル一之船入町376 クロトビル 5F

全方向安全対策



人とロボットの安全な協働が、未来をひらく

衝突検知防護

周辺急停止ガード

ハード・ソフト保証

■ 完全なセキュリティ階層設計。

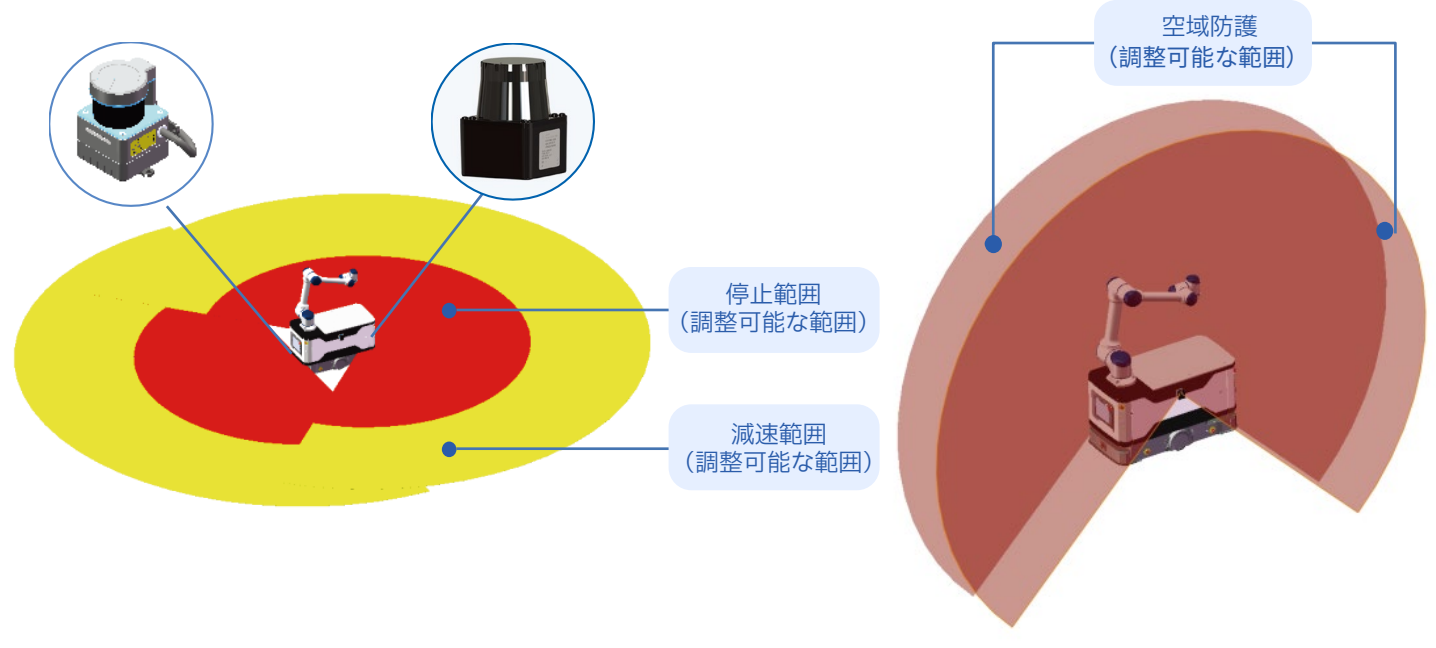
■ 協働ロボットはISO10218-1、ISO15066に準拠。

■ 人間工学に適合した高さ。

■ 迅速なティーチングと同時に、人と資材の安全を確保。

■ リン酸鉄リチウム電池（単セルはUN38.3、UL2580、CB62619に準拠）。電磁両立性や電流ループ制御など、各種安全・性能基準への適合。

安全防護



全域防護

地上防護+空域防護(オプション)

スピコン

段階的な減速により、効率を向上させ、安全性を確保します

防護区域調整可能

防護区域裁断可能
(最大防護距離:
前25メートル、後10メートル)

製品仕様

技術仕様	HC-X2-B	HC-X3-B
車体寸法（長さ×幅×高さ、協働アームおよび側面障害物回避レーザーは含まれていません）	1250mm×600mm×700mm	950mm×600mm×700mm
総合精度 ⁽¹⁾	±0.3mm	
総重量	約320/330/361/350/360KG (協働ロボットを搭載しますGCR5/10/16/20/30)	約270/280/300/KG (協働ロボットを搭載しますGCR5/10/16/20)
ナビゲーション方式	SLAM & QR CODE	
末端負荷	5kg/10kg/16kg/20kg/30kg	5kg/10kg/16kg/20kg
プラットフォームの負荷	670kg Max	350kg Max
移動能力	駆動形態	二輪駆動差速方式
	回転半径	500mm Min
	蟹行移動速度(任意の角度)	/
	通路の幅	900mm Min
	移動速度	≦1.2m/s
	回転速度	≦0.5m/s
	越障高度	10mm
	溝の幅	30mm
駐車精度	地面からのクリアランス	30mm
	登坂能力	<5°(2.86°)
	位置精度は±5mm、角度精度は±1°	
	電池	DC51.2V リン酸鉄リチウム
バッテリー性能 ⁽²⁾	容量	52Ah
	運行可能時間	約5.5h
	充電に要する時間	≦1.8h
	充電方法に関する情報	接触式充電/無線充電/スイッチング(いずれも手動/自動対応)
安全装置に関する情報		衝突検知/安全タッチ/障害物回避レーザー/急停止など
インターフェース	ハードウェアサポート	ハードウェアはCANバス、rs-485、rs-232、RJ45、USB対応
	通信プロトコル	通信プロトコルはCANOPEN、Modbusなどに対応しています
ボタン		スタートボタン/一時停止ボタン/リセットボタン/教示ボタン
利用環境	周囲温度範囲	-10℃～45℃
	環境湿度	5%～95%（結露なし）
	運転環境	屋内限定
	クリーンレベル	なし/ Class6(レベル1000)/ Class5(レベル100)

(1)総合精度は、末端位置決め装置の精度、移動プラットフォームの停止精度、および協働アーム末端の精度などに依存します。
(2)稼働時間は作業条件やサイクルタイムなどの要件に依存します。

				
HC-X4-B	HC-X6-B	HC-X2-T	HC-X2-L	
800mm×600mm×700mm	1250mm×700mm×800mm	1250mm×600mm×1070mm	1250mm×600mm×700mm	
±0.3mm				
約247/260KG (協働ロボットを搭載しますGCR5/10)	約392/405/436/435KG (協働ロボットを搭載しますGCR5/10/20/30)	約330/361/350/360KG (協働ロボットを搭載しますGCR10/16/20/30)	約320/330/361/350/360KG (協働ロボットを搭載しますGCR5/10/16/20/30)	
SLAM & QR CODE				
5kg/10kg	5kg/10kg/20kg/30kg	10kg/16kg/20kg/30k	5kg/10kg/16kg/20kg/30kg	
120kg Max	470kg Max	100kg Max	670kg Max	
二輪差動	オムニホイール	二輪差動	二輪差動	
500mm Min	/	500mm Min	500mm Min	
/	≦0.5m/s	/	/	
900mm Min	1000mm Min	900mm Min	900mm Min	
≦1.2m/s	≦1.2m/s	≦1.2m/s	≦1.2m/s	
≦0.5m/s	≦0.5m/s	≦0.5m/s	≦0.5m/s	
10mm	10mm	10mm	10mm	
30mm	80mm	30mm	30mm	
30mm	45mm	30mm	30mm	
<5°(2.86°)				
位置精度は±5mm、角度精度は±1°				
DC51.2V リン酸鉄リチウム	DC51.2V リン酸鉄リチウム(オプション)	DC51.2V リン酸鉄リチウム	DC51.2V リン酸鉄リチウム(オプション)	DC51.2V リン酸鉄リチウム
28Ah	80Ah	42Ah	80Ah	52Ah
約5.5h	約8h	約5.5h	約8h	約5.5h
≦1.5h	≦2h	≦1.5h	≦2h	≦1.8h
接触式充電/無線充電/スイッチング(いずれも手動/自動対応)				接触式充電(手動または自動)
衝突検知/安全タッチ/障害物回避レーザー/急停止など				
ハードウェアはCANバス、rs-485、rs-232、RJ45、USB対応				
通信プロトコルはCANOPEN、Modbusなどに対応しています				
スタートボタン/一時停止ボタン/リセットボタン/教示ボタン				
-10℃～45℃				
5%～95% (結露なし)				
屋内限定				
なし/ Class6(レベル1000)/ Class5(レベル100)				

ティーチペンダント



モード切り替え(自動A/手動M)

電源スイッチ

急停止ボタン

スイッチをオンにします

関節移動ボタン

統合性の強さ

協働ロボット&移動ロボットプラットフォーム、一触即発

インターフェース対応

拡張デバイスでも操作可能

使いやすい

リアルタイムで状況が一目瞭然で、調整も安心

充電の多様性



接触式充電器

費用対効果が高い

日常的なシーンで使うことができます

ワイヤレス充電

接触・摩擦ホコリが発生しません

より清浄度が高くなります

作業しながら充電します

モジュール交換

自動スイッチング:複数台の場合、効率がよく、投資対効果も大きい

24時間連続稼働が可能で、購入数も削減できます