



GCR SERIES COBOT

スマートな未来のベストパートナー

■ 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。

40億⁺
年間売上高

30⁺
ロボットの種類

200⁺
ロボット工学専門人材



1500+
プロジェクト



300+
特許



30+
国



40%+
研究開発エンジニア



20%+
ハイエンドカスタマー

■ グローバル事業展開

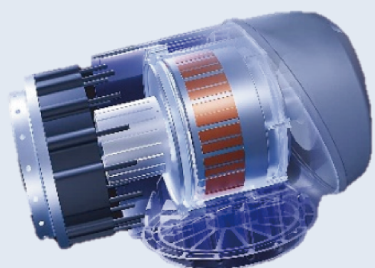


- 1 本社: 上海市浦东新区金湖路 358 番-4
- 2 タイ: 112 Moo 2, KM. 15 th Bangna-Trad Rd, Bangchalong, Bangplee, Samutprakarn
- 3 マレーシア: 1050708 Jalan Gurdwara hexagon tech park 10300 george town pulau pinang
- 4 シンガポール: 3A International Business Park, Tower B #08-18, Singapore
- 5 ドイツ: Austraße 58, 71642 Ludwigsburg, Stuttgart
- 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

■ 製品の特長



■ 自社開発のロボット関節



≥110Nm/kg
最大トルク

≥ 510W/kg
最大出力

<1/12°
位置制御精度

≥75%
最大効率

■ 内蔵の絶対およびインクリメンタルエンコーダ

■ 電磁モータブレーキ



TÜV SÜD 認証安全システム

- EN ISO 10218-1:2011、ISO/TS 15066:2016、ISO 13849-1:2023、EN/IEC 61508などに準拠してTÜVSÜDにより承認されている。
- 衝突・力・電力を常時監視し、人とロボットのコラボレーションの安全性を確保。
- Cat.3、PLd/PLeグレードの安全機能および独立した安全制御ボード、フェールセーフ設計の安全回路およびIEC 61784安全通信付き。



ゼロコード使いやすいOS

- ダイレクトティーチングは、人間とロボットのコラボレーションをより柔軟に。
- ゼロコード・グラフィック・プログラミングはノウハウの敷居を低く。
- ワイヤレスティーチングは、モバイル端末、タブレット、PCなどの端末におけるクロスプラットフォームOSをサポート。



低コストの保守

- 可搬重量/重量比の向上、最小消費電力200W。
- ギアボックスなし、メンテナンスコスト削減。
- Linux OS、常時更新。



100%オリジナル自社開発

- 高性能モーション制御アルゴリズム。
- 最適化された放熱性を備えた高電力ドライブ。
- EtherCATによる高速・高信頼通信。



オープンソースAPI/SDK

- C++、Python、C#を使用したWindows/-LinuxでのリモートコントロールAPI。
- ROS/ROS2に対応可能なSDKおよびスクリプトプログラミング。
- オープンソース開発のDUCO-COREシミュレーション。

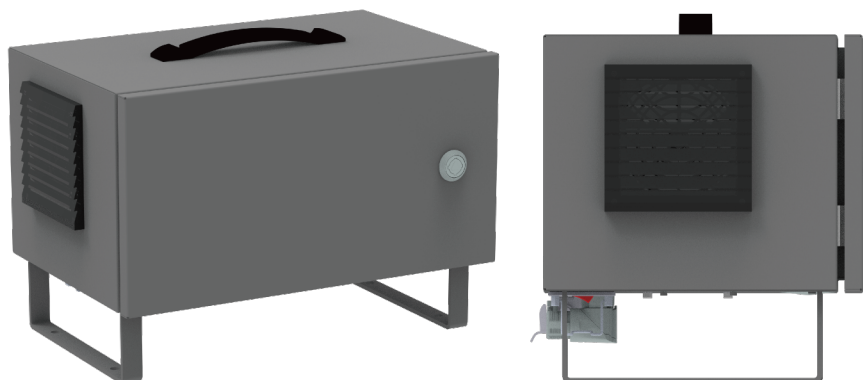


各種エンドエフェクターアプリケーション

- 2D/2.5D/3D AI+ビジョン統合。
- DI/DO/AI/AO (コンベア、トルクセンサ、アクチュエータ等。)によるプラグ・アンド・プレイエンドエフェクターオプション。
- 標準ソフトウェアキット(溶接、パレタイジング、ディスペンシング等。)を内蔵。

■ コントロールボックス

■ コントロールボックス (DC15S/30D)

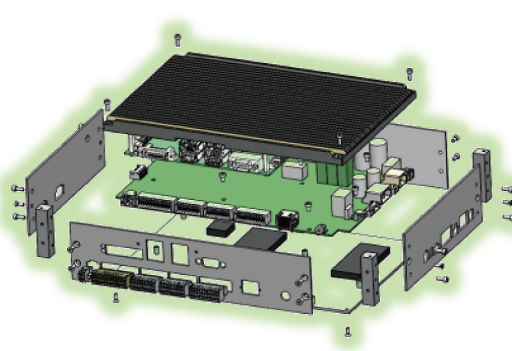


- 5-in-1*コントロールボックスは: 寿命が長く、短絡および配線障害のリスクが低い。
- 新世代制御ボックスは22.5%小型化、30%軽量化。(自社比)
- 最適化された冷却によるEMCパフォーマンスとIP54保護の向上。

★ ■ 安全制御 ■ 通信 ■ 入力/出力
■ 電力制御 ■ モーター・ブレーキ

技術仕様	GCR3-618 GCR10-1300	GCR5-910 GCR12-1300	GCR7-910 GCR16-960	GCR16-2000 GCR25-1800	GCR20-1400 GCR30-1100
入力電源	100-240VAC(47-63Hz) 10A			220-240VAC(47-63Hz) 10A 100-240VAC(47-63Hz) 16A	
IPクラス	IP54				
通信インターフェース	EtherCAT, Ethernet/IP, Modbus/TCP, CAN, TCP/IP, RS-485, Profinet, External Encoder, WiFi（オプション）。				
I/Oインターフェース	2AI/2AO, 2SDI/2SDO, 16DI/16DO (PNP, 24V/最大500mA))のうち, Among which 8DI/8DO を構成可能				
寸法	252x390x275mm				
重量	9.6kg			9.8kg	

■ 独立コントローラー (DC00)



技術仕様

寸法	252×173×67mm
重量	2.5kg
電源	DC48V(42-59.2V) DC24V(22-26V)
消費電力	100W

■ ティーチペンダント



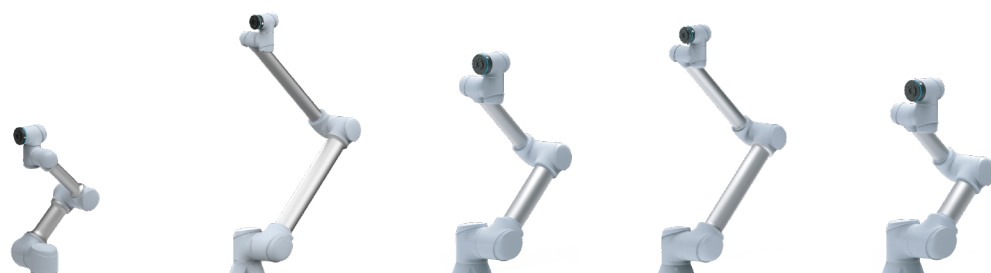
技術仕様

全体寸法	300×196×99mm
IPクラス	IP65
画面寸法	10.1 インチ
画面解像度	1280*800@60Hz
重量	1.1kg
USB ポート	○

製品仕様



技術仕様	単位	GCR3-618	GCR5-910	GCR7-910	GCR10-1300	GCR12-1300
最大可搬重量	kg	3kg	5kg	7kg	10kg	12kg
制御軸数		6	6	6	6	6
最大TCP速度	m/s	2.4m/s	3.6m/s	3.2m/s	3.8m/s	3.8m/s
最大直線速度	m/s	0.8m/s	1.5m/s	1.5m/s	1.5m/s	1.5m/s
リーチ	mm	618mm	917mm	917mm	1300mm	1300mm
位置繰り返し精度	mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.02mm	±0.03mm	±0.03mm
関節 範囲						
J4/5/6	±360°	°/s	225°/s	225°/s	225°/s	225°/s
J3	±360°	°/s	225°/s	225°/s	225°/s	225°/s
J2	±360°	°/s	225°/s	225°/s	180°/s	180°/s
J1	±360°	°/s	225°/s	225°/s	180°/s	180°/s
一般消費電力	W	200W	200W	200W	400W	500W
ロボット取り付け		天井/床/壁/傾斜面				
ロボット梱包寸法	mm	532x431x330mm	698x588x450mm	698x588x450mm	958x508x516mm	958x508x516mm
正味重量/総重量	kg	13kg/20kg	22kg/30kg	22kg/30kg	37.8kg/46kg	37.8kg/46kg



技術仕様	単位	GCR16-960	GCR16-2000	GCR20-1400	GCR25-1800	GCR30-1100
最大可搬重量	kg	16kg	16kg	20kg	25kg	30kg
制御軸数		6	6	6	6	6
最大TCP速度	m/s	3.0m/s	3.5m/s	2.2m/s	2.5m/s	2.0m/s
最大直線速度	m/s	1.5m/s	1.8m/s	1.5m/s	1.5m/s	1.0m/s
リーチ	mm	960mm	2000mm	1400mm	1800mm	1100mm
位置繰り返し精度	mm	±0.03mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm	±0.05mm
関節 範囲						
J4/5/6	±360°	°/s	225°/s	225°/s	225°/s	225°/s
J3	±360°	°/s	225°/s	180°/s	150°/s	180°/s
J2	±360°	°/s	180°/s	120°/s	100°/s	120°/s
J1	±360°	°/s	180°/s	120°/s	120°/s	120°/s
一般消費電力	W	400W	600W	600W	600W	600W
ロボット取り付け		天井/床/壁/傾斜面			床取り付け	天井/床/壁/傾斜面
ロボット梱包寸法	mm	957x508x516mm	1465x516x472mm	1060x500x600mm	1295x540x515mm	1060x500x600mm
正味重量/総重量	kg	37kg/45kg	60kg/68kg	66kg/75kg	61.6kg/70kg	64kg/75kg

技術仕様	
IPクラス (IEC 60529: 2013)	IP54 (IP65/IP67 オプション)
周囲温度範囲	-10°C~50°C
保管温度範囲	-40°C~55°C
クリーン度 (ISO 14644-1)	ISO Class 5 (Class3 オプション)

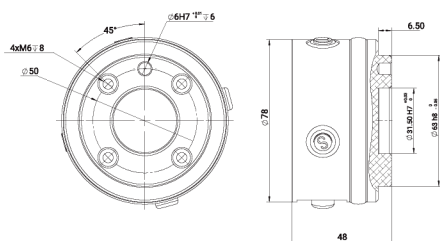
IPクラス
ダストタイト -2~8時間はダ ストの侵入なし。



1 mで30分間
の水中浸漬に
耐える。

クリーン度レベル
class 3 — 1
class 4 — 10
class 5 — 100
class 6 — 1000
class 7 — 10000

		待機
		エラー
		プログラム 実行中
		直接指導
		電源投入



Technical drawing of a circular mechanical part, showing a top view and a side view.

Top View Dimensions:

- Central hole diameter: $41 H6/s8$
- Outer diameter: $\varnothing 50$
- Mounting hole diameter: $\varnothing 6 H7/js8$
- Angle between mounting holes: 45°

Side View Dimensions:

- Total thickness: 14.5
- Flange thickness: 6.5
- Central bore diameter: $\varnothing 13.5 H7/js8$

GCR30-1100 / GCR20-1400

DUCO DM-CAM2.5Dスマートカメラ

製品特徴

■ 迅速な導入

学習と使用が容易な専用の構成ソフトウェアを搭載しているため、導入コストを削減できる。

■ 自動補正

ロボットアームとカメラの位置合わせはインテリジェントなアルゴリズムによって補正される。

■ ケーブルフリー

通信と電源供給はロボットのエンドコネクタを介して行われるため、ケーブルパッケージは不要。

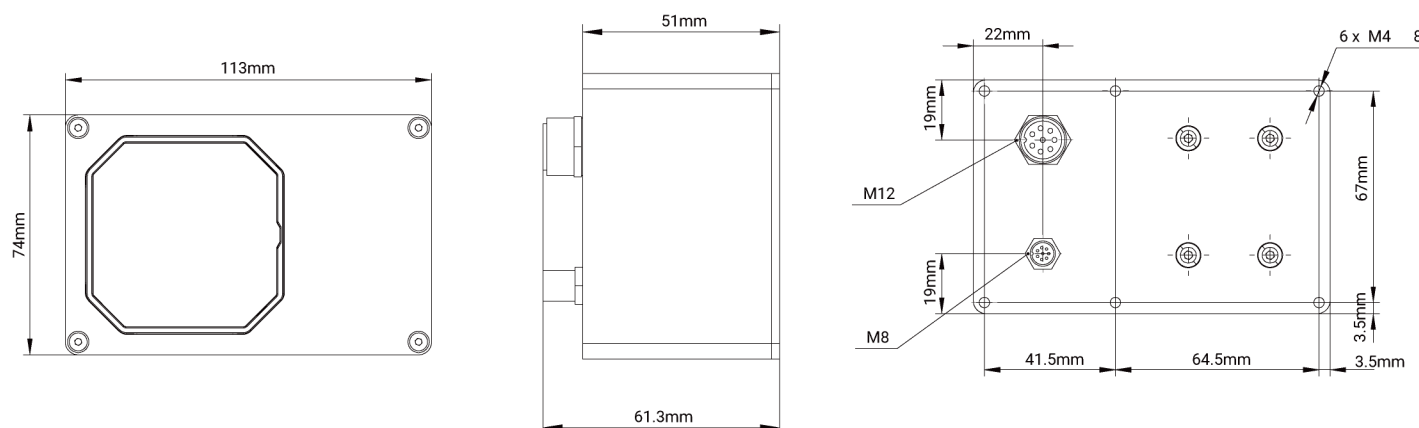
■ 高精度位置決め

DM-Mark 2Dマーカを認識することにより、高度な6つの制御軸の位置補正を実現。



技術仕様			
モデル	DM-CAM25D050GM16W2A	作業視野	200mm × 150mm @300mm
センサータイプ	CMOS, グローバルシャッター	全体的なポジショニングエラー	キャプチャした点から動作点までの距離が500mm未満の場合、エラー<0.5mm
画像タイプ	モノ	電源	24 VDC
解像度	2368 × 1760	消費電力	平均5W@24VDC、ピーク時48W@24VDC
フォーカス距離	16mm, 電動フォーカス	温度	動作時:0~50°C/保管時:-30~70°C
ライト	ホワイト	湿度	20% ~ 95%RH (結露なし)
レンズカバータイプ	偏光レンズカバー	寸法	131 mm × 74 mm × 61.3 mm
通信プロトコル	RS-485	重量	560g
動作距離	200-400mm (推奨 300mm)		

製品寸法



標準的なソリューション



DUCOモバイルロボット



DUCO防爆シリーズ



DUCOコーヒーロボット



DUCOパレタイズステーション



DUCO溶接ロボット

カセンサー



ビジョンシステム



電子グリッパー



真空グリッパー



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



締付システム



ドレスパック



ゲートウェイおよび拡張モジュール



レザースキャナ



光学式3Dスキャナ



溶接機(中国)



溶接機(グローバル)



その他



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



Facebook



Linkedin



Youtube