



IPLUSMOBOT

Smart Manufacture, Easy Life.



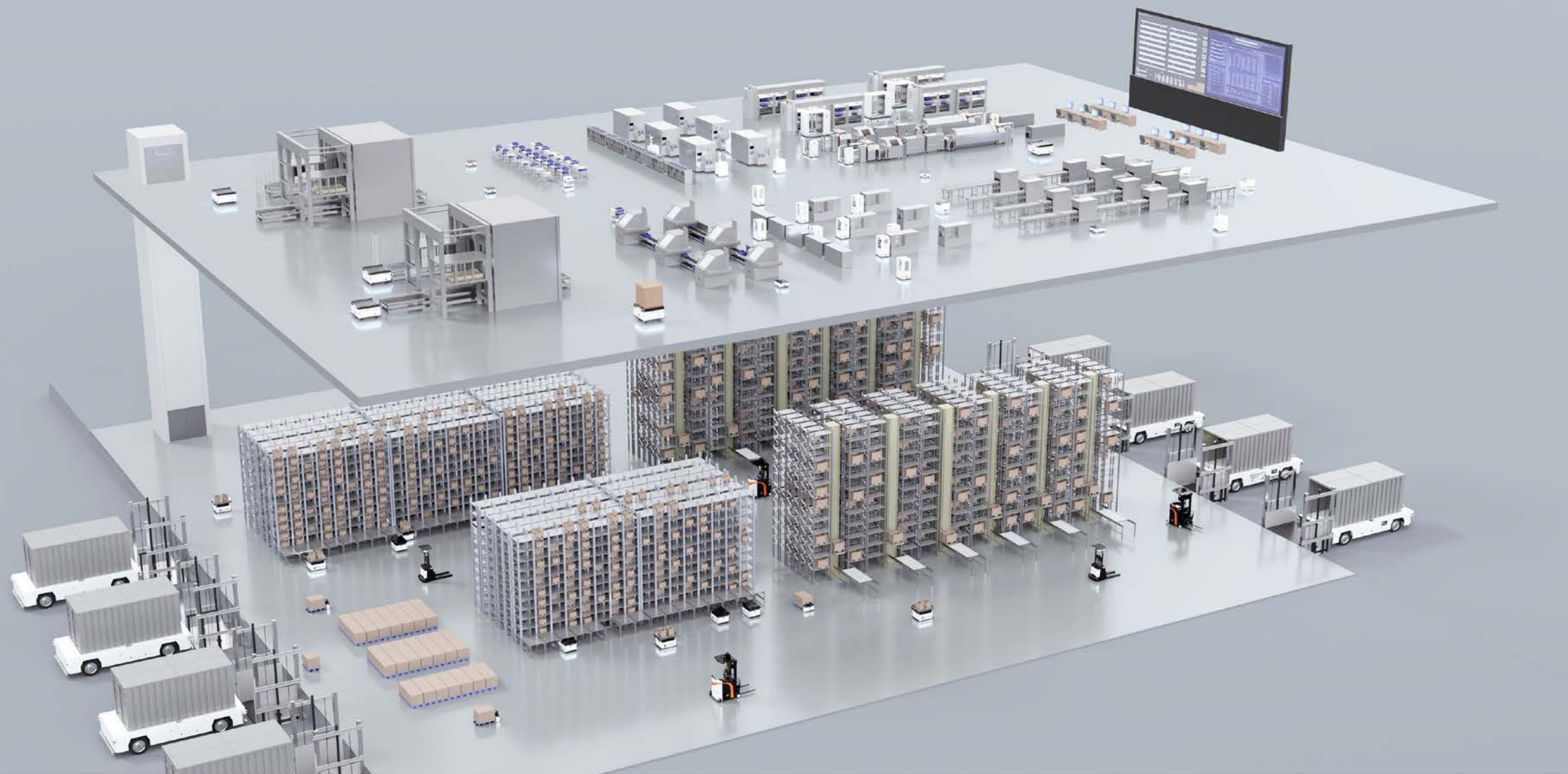
IPLUSMOBOT

1st Floor, building 8, Jinsheng Science and Technology Park No.611,
Dongguan Road, Hangzhou, China
T. +86-15618431381 | e. overseas@iplusbot.com / sales@iplusbot.com





Intelligent Mobile Robots

Leading Logistics Innovation
for Smart Manufacturing

www.iplusbot.com



Product Features

-  End-to-end 방식의 자유로운 원자재 운송
-  회피기동을 통한 사람과의 협업 환경에서의 유연한 자재 이송
-  다양한 환경에서 사용하도록 커스터마이징 가능
-  다양한 내비게이션 기술

스마트 팩토리를 위한 한걸음

AMR을 통해 스마트 팩토리 구현

IPLUSMOBOT은 AMR(자율 이동 로봇) 분야의 글로벌 선도 기업 중 하나로서 중국 내비게이션 AMR 산업 물류 시장 점유율 1위를 차지하고 있습니다. 2016년 설립된 IPLUSMOBOT의 본사는 항저우에 위치하고 있으며 중국 텐진과 선전에 자회사를 보유하고 있습니다. 제조업의 물류 자동화와 디지털, 지능형 제품을 제공하고 기업의 운영 효율성과 자원 순환율을 높일 수 있도록 지원합니다. IPLUSMOBOT은 지금까지 반도체, FPO, 전자, 리튬 배터리, 태양광, 자동차, 항공, 가전, 제약, 에너지, 식품 등과 같은 다양한 산업 분야의 200개 이상의 고객에게 AMR 서비스를 제공하였습니다.





IPLUSMOBOT AMR
VS
기존 자동화 장비

IPLUSMOBOT AMR

기존 자동화 장비

VS

경제적인 구현

복잡한 시스템, AMR 대비 긴 구현 기간

맞춤형 솔루션을 통한
손쉬운 프로그램 확장 기능

기존 경로 변경 시 QR코드 및 마그네틱
가이드를 재배치 해야 되는 번거로움

간편한 유지 보수

QR코드 및 마그네틱 가이드는 손상되기
쉬워 주기적으로 교체 및 유지 보수 필요

유연하고 강력한
융합 네비게이션 시스템

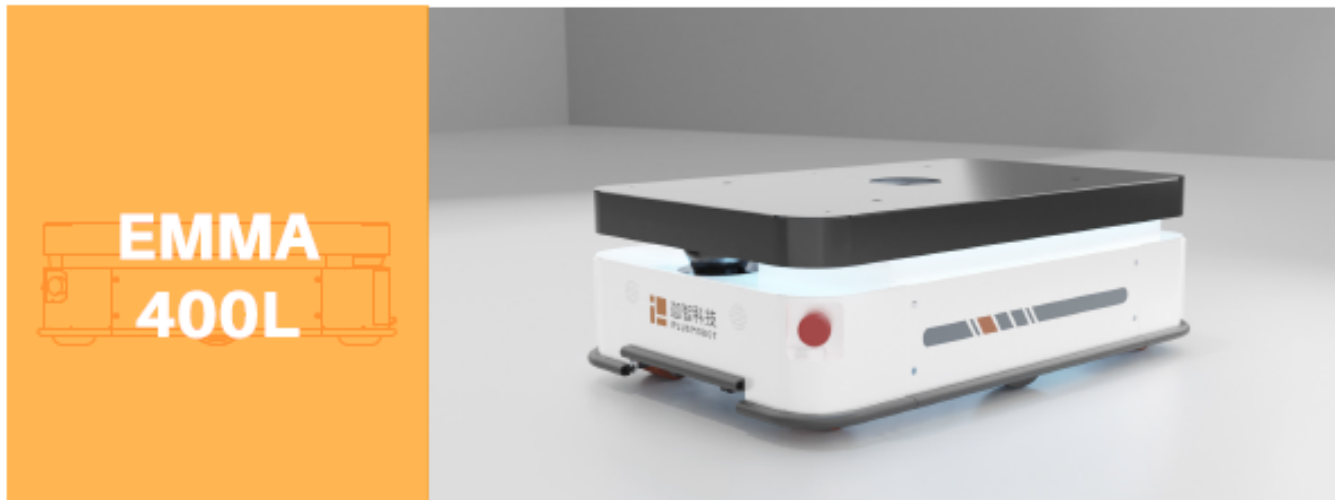
단일 네비게이션 시스템

높은 정밀도

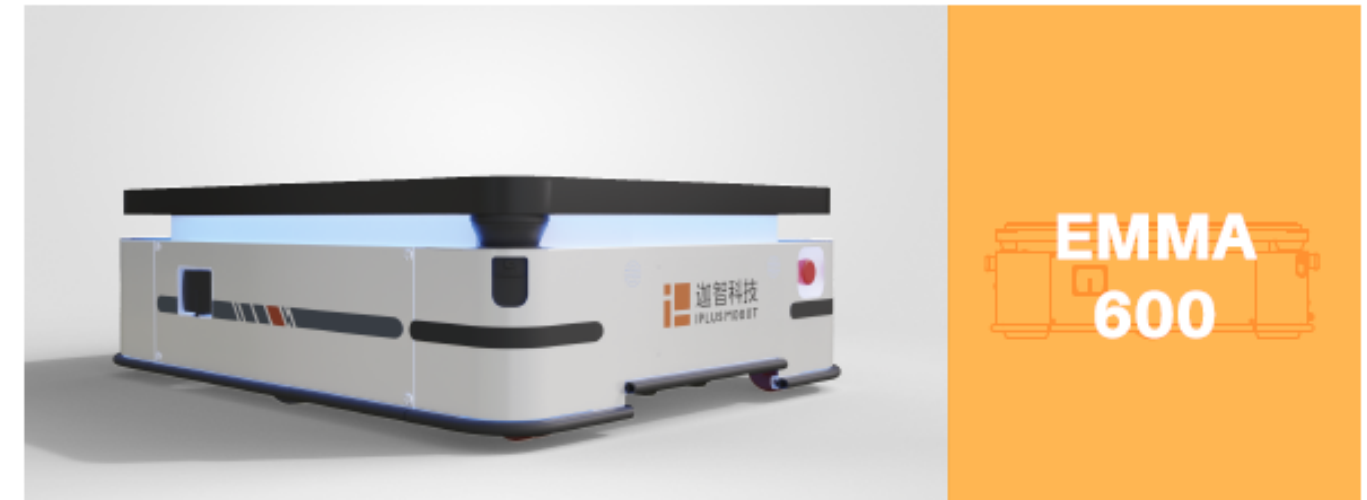
생산 라인과의 도킹이 어려우며 고객의
정확한 요구 사항을 만족시키기 어려움

500여개 이상의 프로젝트 수행으로
검증된 신뢰성

제한된 공간에서만 사용이
가능하며 타 장비와의 호환성 부족









EMMA
400L



EMMA
600

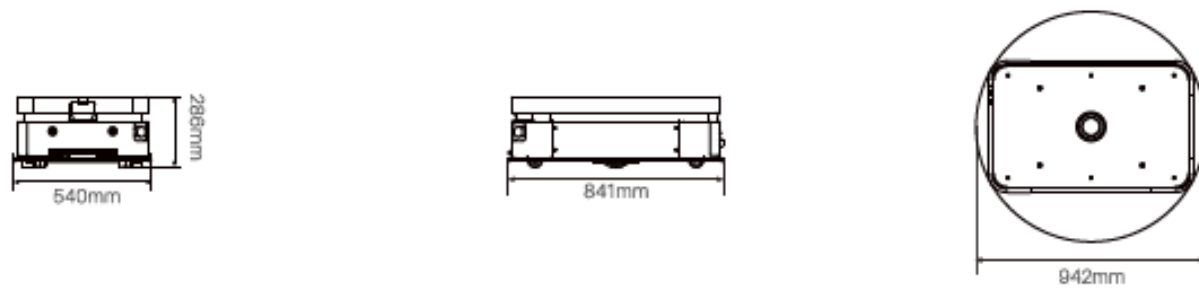
					
Laser+vision+inertia	400	±2mm/0.2°	75	≥700	8
Fusion Navigation	Payload(kg)	Docking Accuracy	Lifting height(mm)	Aisle Wdh(mm)	Runtime (H)

					
Laser+vision+inertia	600	±2mm/0.2°	50	≥1,000	8
Fusion Navigation	Payload(kg)	Docking Accuracy	Lifting height(mm)	Aisle Width(mm)	Runtime (H)

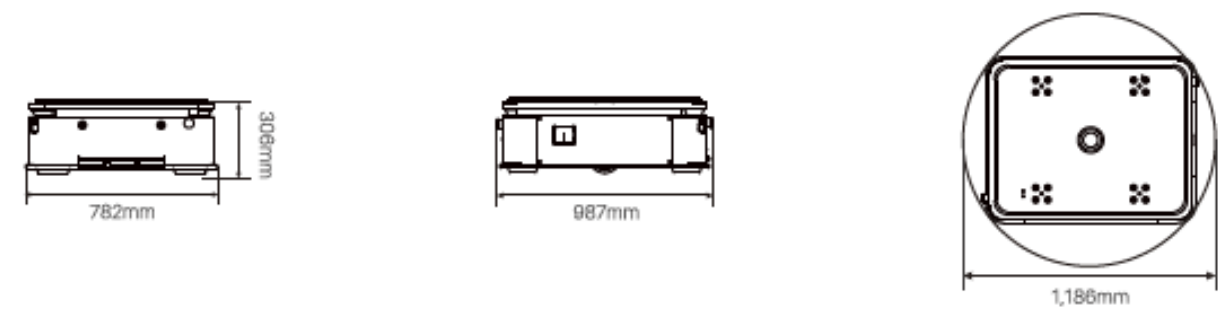
Basic Parameters	Dimension (L+W+H) 841+540+286mm Weight 175kg Differential drive	Sensor	Single laser Bottom camera Optional top camera	Battery	Lithium-ion 48v 31.5Ah Charge time 2H Runtime ≥8H
Performance	Maximum payload 400kg Docking accuracy ±2mm/0.2° Min. aisle width 700mm		Position accuracy ±10mm/1° Detect range 30m		Max speed 1.5m/s Front Scanner FOV 210°
Safety System	Laser Scanner Acoustic and light alarm		Bumper 3D Camera (Optional)		Emergency stop

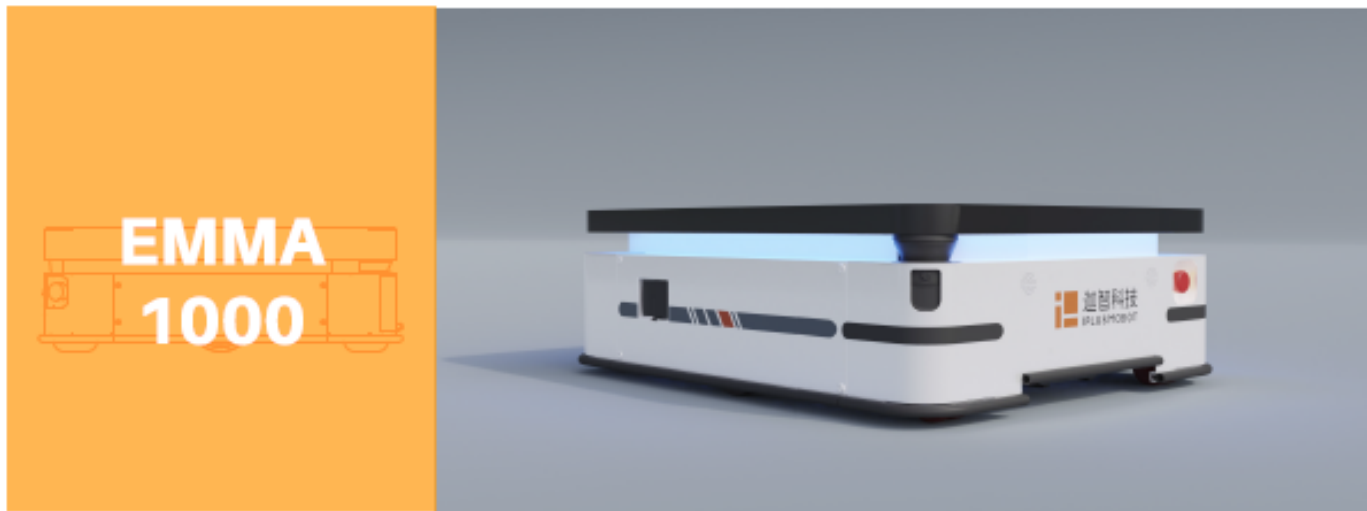
Basic Parameters	Dimension (L+W+H) 987+782+308mm Weight 240kg Differential drive (Bidirectional)	Sensor	Double laser Bottom camera Optional top camera	Battery	Lithium-ion 48v 60Ah Charge time 3H Runtime 8H
Performance	Maximum payload 600kg Docking accuracy ±2mm/0.2°		Position accuracy ±10mm/1° Max speed 1.2m/s		Front Scanner FOV 360°
Safety System	Laser Scanner Acoustic and light alarm		Bumper 3D Camera (Optional)		Emergency stop

EMMA400L Drawing



EMMA600 Drawing





- Laser+vision+inertia
Fusion Navigation
- 1,000
Payload(kg)
- ±2mm/0.2°
Docking Accuracy
- 50
Lifting height(mm)
- ≥1,000
Aisle width(mm)
- 8
Runtime(H)

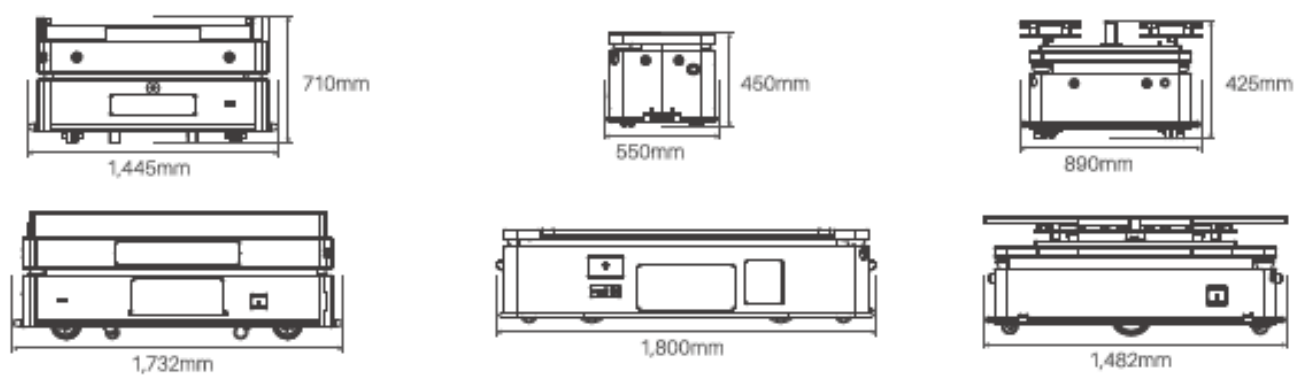
- Laser+vision+inertia
Fusion Navigation
- ≥1,000
Payload(kg)
- ±2mm/0.2°
Docking Accuracy
- Chassis+carrier
Operating type
- 360°omni-direction
Drive mode
- 8
Runtime (H)

Basic Parameters	Dimension (L*W*H) 987*782*306mm Weight 300kg Differential drive	Sensor	Double laser Bottom camera Optional top camera	Battery	Lithium-Ion 48v 60Ah Charge time 3H Runtime 8H
Performance	Maximum payload 1,000kg Docking accuracy ±2mm/0.2°		Position accuracy ±10mm/1° Max speed 1.2m/s		Front Scanner FOV360°
Safety System	Laser Scanner Acoustic and light alarm		Bumper 3D Camera (Optional)		Emergency stop

Basic Parameters	Customized dimension Bidirectional Operating type chassis+carrier	Sensor	Single laser Bottom camera Optional top camera	Battery	Lithium-Ion 48v 30Ah (customizable) Charge time 3H Runtime 8H
Performance	Payload ≥1,000kg Docking accuracy ±2mm/0.2°		Position accuracy ±10mm/1° Max speed 1.2m/s		Front Scanner FOV 360°
Safety System	Laser Scanner Acoustic and light alarm		3D Camera (Optional) Bumper		Emergency stop







EMMA1000 Drawing

Omni Drawing





					
Laser + vision + inertia	7kg	6	819mm	±1mm	2/≥8
Fusion Navigation	Collaborative Robots Payload(kg)	Manipulator Freedom	Operation Radius	Positioning Repeatability	Runtime (H)

					
Laser+vision+inertia	1,400	±10mm/1*	1,600	2,230	8
Fusion Navigation	Payload(kg)	Docking accuracy	Lifting height(mm)	Width of Right-angle Stacking Channel (mm)	Runtime (H)

Basic Parameters	Chassis length 540mm Chassis width 841mm Dual-wheel differential drive Self weight 200kg	Battery	Lithium-Ion 48v 60Ah Charge time 2H Runtime 10H	Safety System	Sick navigation laser + bumper + back laser (optional) + 3D camera (optional) + emergency stop + sound & light alarm
-------------------------	---	----------------	---	----------------------	--

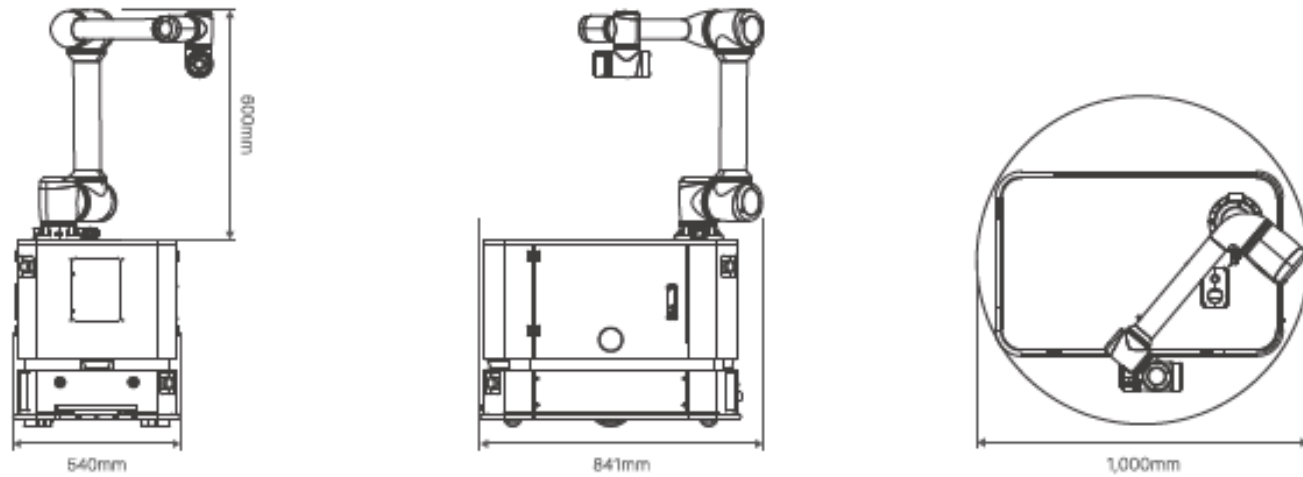
Basic Parameters	Self weight 680kg Dimensions (L*W*H)1,617*990*2,045mm Touch screen 7"	Battery	Lithium-Ion 24v 180Ah Runtime >8H Charge time 2.5H	Safety System	Laser obstacle avoidance + sound & light alarm + bumper + depth vision camera + emergency stop
-------------------------	---	----------------	--	----------------------	--

Performance	Manipulator rated load 7kg Manipulator freedom 6 Chassis accuracy ±10mm Repeatability ±1mm	Max speed 1.2m/s Max rotation speed 180° /s Manipulator max speed 2.5m/s	Max. slope 5% Ground clearance 20mm Still tolerance <10mm
--------------------	---	--	---

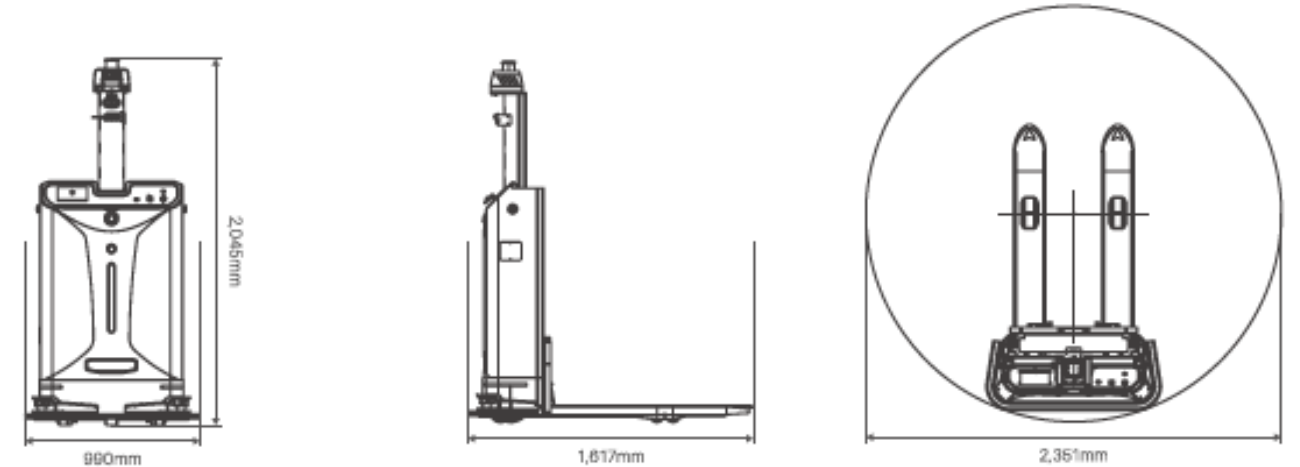
Performance	Payload 1,400 kg Lifting height 1,600mm Gravity center distance 600mm Width of right-angle stacking channel 2,230mm	Repeatability ±10mm/1* Max. Site area>1,000,000m² Still tolerance 10mm Gap tolerance 20mm	No-load speed 1.5m/s Full load speed 1.3m/s Full load slope-climbing ability 5% No-load slope-climbing ability 8%
--------------------	--	--	--

Communication Modbus-rtu/modbus-tcp communication protocol

Cobot 7 Drawing



FOLA DN1416 Drawing



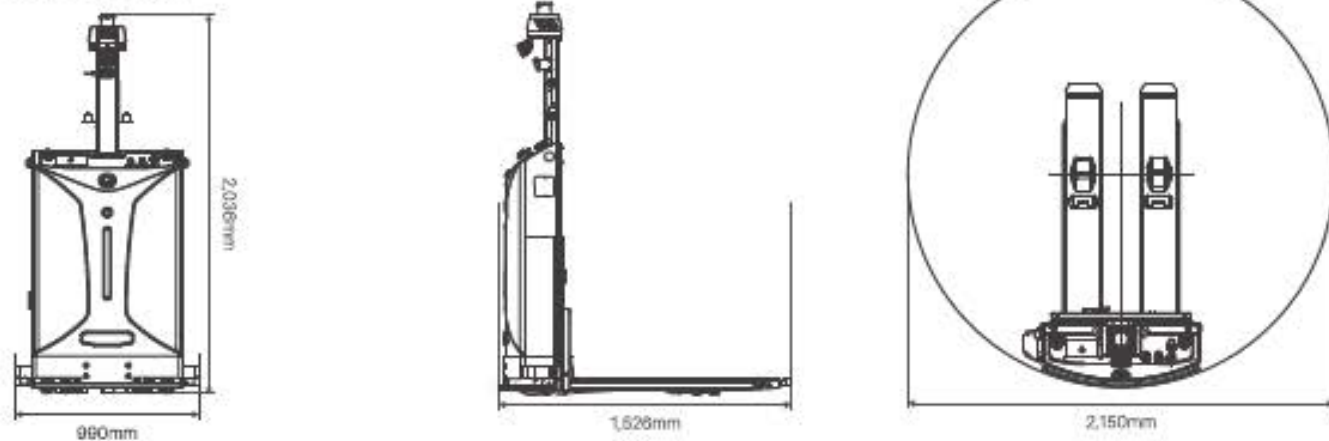


- 
Laser+vision+inertia
 Fusion Navigation
- 
2,000
 Payload(kg)
- 
±10mm/1*
 Docking accuracy
- 
120
 Lifting height(mm)
- 
2,100
 Width of Right-angle Stacking Channel (mm)
- 
8
 Runtime(H)

Basic Parameters	Dimensions (L+W+H)841+540+286mm Weight 680kg Touch screen 7"	Battery	Lithium-Ion 24v 180Ah Runtime>8H Charge time 2.5H
		Safety System	Laser obstacle avoidance + sound & light alarm + bumper + depth vision camera + emergency stop

Performance	Payload 2,000 kg Lifting height 120mm Gravity center distance 600mm Width of right-angle stacking channel 2,100mm	Repeat position accuracy ±10mm/1*	Max. Site area>1,000,000m ² Still tolerance 10mm Gap tolerance 30mm
		No-load speed 1.5m/s Full load speed 1.3m/s Full load max. Gradability 5% No-load max. Gradability 8%	

FOLA BN2001 Drawing



 2D Laser+vision+inertia Fusion Navigation	 ±5mm/1* Docking accuracy	 3/≥6 Charge/Runtime(H)
 1,000 Payload(kg)	 500-2,020 Lifting height(mm)	 Omni directional Bottom

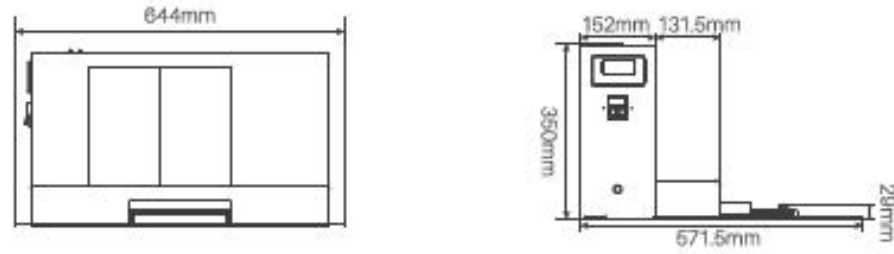
 Laser+vision+inertia Fusion Navigation	 ±2mm/0.2* Docking accuracy	 2.5/8 Charge/Runtime(H)
 ≥20,000 100 sets fleet daily task cycles	 Class 5 Dust free	 1.5m/s Max speed

 2D Laser+vision+inertia Fusion Navigation	 ±2mm/0.5* Docking accuracy	 ≤3/≥10 Charge/Runtime(H)
 100 Payload(kg)	 200-1,100 Lifting height(mm)	 M-XL Rack/trolley size

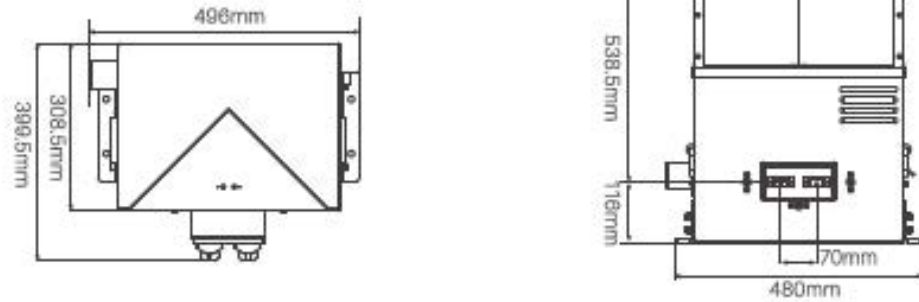
 2D Laser+vision+inertia Fusion Navigation	 ±5mm/1* Docking accuracy	 2.5/8 Charge/Runtime
 1.5m/s Max speed	 12 Single task water contain qty.	 99.99% Material delivery accuracy



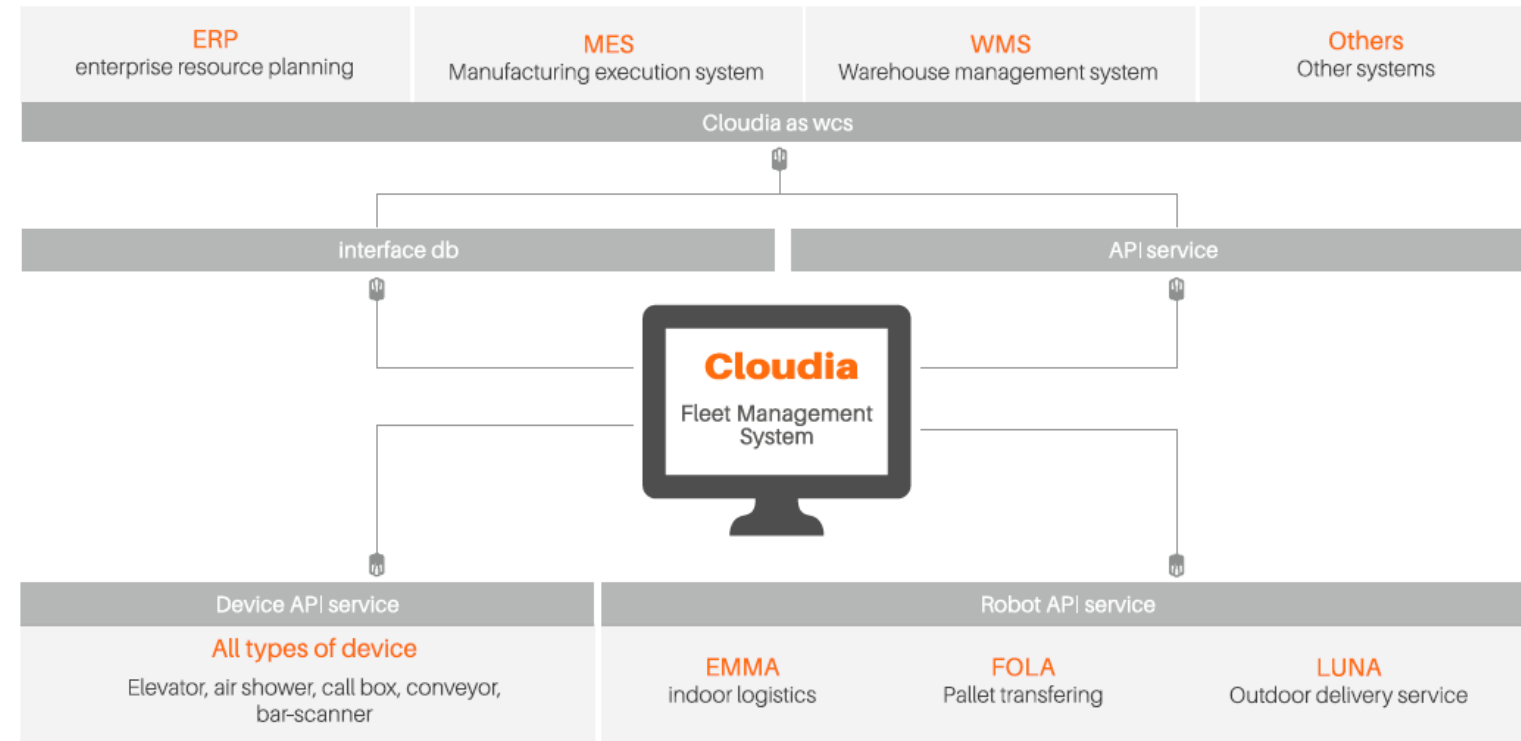
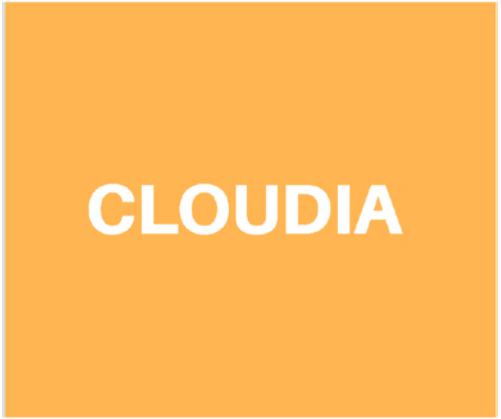
EMMA Charge Station Drawing



FOLA Charge Station Drawing



강력한 로봇 함대 제어 소프트웨어인 CLOUDIA 는 다수의 로봇이 보다 효율적이고 협업적인 방식으로 작업을 수행할 수 있도록 관리하는 프로그램입니다. 고급 스케줄링 및 작업 계획 알고리즘을 통해 시스템은 적절한 시간에 올바른 목적지에 다양한 작업을 할당하고 창고/공장의 각 장비에 대한 유휴 시간을 최소화하며 전체 물류 비용을 절감합니다. 또한 CLOUDIA 는 기존 창고 관리 시스템(WMS), 제조 실행 시스템(MES) 또는 전사적 자원 관리(ERP)와 간편하게 통합할 수 있으므로 모든 작업과 이동을 전체적으로 구성하여 효율성을 높일 수 있습니다.



주요 기능

실시간 상태 시각화

다중 AMR 운송 추적 및 실시간 상태 표시, 실시간 작업 상태 표시, 외부 장치의 실시간 표시, 시스템 상태 및 통계 보고서의 실시간 표시

스마트한 물류 운영 및 유지 관리

편리한 다중 맵핑 관리, 스마트하고 안정적인 경로 제어, 효율적인 자재 운송, 원격 문제 발생 경고, 소프트웨어 권한 관리

물류 시스템의 디지털화

전공정 물류 프로세스 디지털화, 높은 운송 효율, 효과적인 원자재 이송

제품 특징점

고성능

강력한 작업 스케줄링 및 트래픽 제어 알고리즘은 수천 단위의 대규모 로봇 함대의 작업을 손쉽게 명령할 수 있습니다.

실시간

실시간으로 표시되는 작업 현황 및 데이터의 실시간 요약

상호 호환 작용

WMS/MES/ERP 시스템과의 원활한 통합