

UBTECH・産業用ヒューマノイドロボット・ROBOTS ASIA

UBTECH Walker S2 Industrial Humanoid Robot

自らバッテリーを交換するフルサイズのヒューマノイド。昼夜連続の製造・搬送作業のために設計されています。

Walker S2は、新世代の産業用ヒューマノイドロボットです。自らバッテリー交換ステーションへ向かうため、昼夜を問わず作業を続けられます。



働き続けるためのヒューマノイド

Walker S2は、UBTECHの最新世代の産業用ヒューマノイドロボットです。製造および搬送の業務フロー向けに設計されています。バッテリーの自律交換により、24/7稼働を支えます。人間と同等の体格のため、人が働くことを前提とした職場に適合します。

バッテリーを自ら交換

バッテリー交換をロボットが自律的に行い、所要時間は3 minです。これにより、製造・搬送作業での24/7稼働に備えた状態を保ちます。

人間と同等の体格

全高1.76 m、重量70 kgです。人のために設計された空間や作業ステーションに合ったプロポーションです。

全身を使った動作

腕、手、脚、腰、首に合計52の自由度を備えています。内訳は片腕7、片手11、片脚6、腰2、首2です。

柔軟な腰部

腰部は $\pm 162^\circ$ 回転します。さらに $+90^\circ \sim -35^\circ$ のピッチ動作が可能のため、作業対象に向かって体をひねり、かがむことができます。

確かな把持力

片手で7.5 kgを把持できます。各手に11の自由度を備え、部品のハンドリングに対応します。



52

自由度

1.76 m

全高

70 kg

重量

7.5 kg

片手把持重量

3 min

バッテリー交換

動きとセンシングを生み出す構造

腕部

片腕に7の自由度を備え、リーチと位置決めを行います。

ハンド

片手に11の自由度を備え、片手で7.5 kgを把持できます。

脚部

片脚に6の自由度を備え、ロボットを自らの脚で支えます。

腰部

二つの自由度により、胴体は $\pm 162^\circ$ の回転と $+90 \sim -35 \text{ deg}$ のピッチ動作が可能です。



首部

二つの自由度により、頭部を作業対象の方向へ向けます。

六軸力覚センサー

二基の六軸力覚センサーが、ロボットに作用する力を計測します。

バッテリー

ロボットが自らバッテリーを3 minで交換します。

03

このヒューマノイドならではの の特長



52 DoF

器用なハンド

各手に11の自由度を備えています。片手で7.5 kgを把持できます。

162°

広い腰部可動域

腰部は $\pm 162^\circ$ 回転します。ピッチ範囲は $+90^\circ \sim -35^\circ$ です。

標準搭載

力覚センシング

二基の六軸力覚センサーが、作業中にロボットが受ける力を検出します。

標準搭載

シミュレーションに対応

Walker S2 EDU向けに、ROS / ROS 2パッケージ形式のURDF・STLモデルが公開されています。

想定される作業



製造作業

製造の業務フローに適しています。人間と同等の体格のため、人向けに作られたステーションで作業できます。



マテリアルハンドリング

搬送の業務フローで部品や荷物を扱います。片手で7.5 kgを把持できます。



昼夜連続のシフト

3 minで自らバッテリーを交換するため、24/7稼働に対応できます。



研究・シミュレーション

Walker S2 EDU向けにROS／ROS 2用のURDF・STLモデルが公開されており、シミュレーション上で計画や検証を行えます。

公開されているシミュレーションモデルは、Walker S2 EDUに適用されるとされています。ご検討の構成がどのバージョンに該当するかをご確認ください。

バッテリーの自律交換

ロボットが自らバッテリーを3 minで交換します。これにより24/7稼働を支えます。

Walker S2 仕様

寸法・重量

高さ	1.76 m *
重量	70 kg *

可搬重量・性能

Degrees of freedom	52 (7 per arm, 11 per hand, 6 per leg, 2 waist, 2 neck) *
片手の把持可搬重量	7.5 kg *
腰の回転角	±162° *
腰のピッチ角範囲	+90°~-35 deg *

バッテリー・充電

バッテリー交換時間	3 min *
-----------	---------

ナビゲーション・センサー

Force/torque sensors	Six-axis force sensor x2 *
----------------------	----------------------------

互換性

シミュレーションモデル (Walker S2 EDU)	URDF + STL (ROS/ROS 2 パッケージ)、UBTECH-Robot/WalkerS2-Model にて公開 — Walker S2 EDU に適用されると記載されています *
--------------------------------	---

その他

製品の位置づけ	製造・マテリアルハンドリング業務で24/7稼働が可能な、バッテリー自動交換機能を備えた新世代の産業用ヒューマノイドロボット *
---------	---

出典: 数値はメーカーの公開資料に基づき、仕様表で確認したものです（改訂 2）。

06

お見積りのご依頼

必要な構成と、ご希望のオプションをお知らせください。あわせて台数と、生産ライン、倉庫、研究など、ロボットに担わせる作業内容をご記入ください。

安心のお約束

01

新品を仕入れ

正規の流通経路を通じて供給しています。

02

メーカー保証

すべての製品に、UBTECHのメーカー保証と正規の取扱資料が付属します。

03

サポート

技術サポートは、メーカーのサービス網と連携して対応いたします。

ご参考

シミュレーションモデルは、URDFおよびSTLファイルで構成されるROS／ROS 2パッケージで、UBTECH-Robot/WalkerS2-Modelで公開されています。

お見積りのご依頼

価格と構成はお問い合わせください。**Robots Asia**は世界各地へ出荷いたします。



スキャンして製品ページへ

メール ・ sales@robotsinternational.com

WEB ・ robotsasia.com/as-jp/UBTECH-Walker-S2.htm

動画で見る ・ youtube.com/watch?v=TNryO2uasws

動画で見る ・ youtube.com/watch?v=nzflxCHT4vw