

로봇 솔루션 제품 카탈로그

Smart Factory, Always ON. · 반송 로봇 · 무인지게차 · 청소로봇 · 협동로봇 · 24종



ABOT20B



ABOT40S



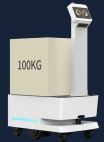
BOT40F



ABOT20T



DBOT30G



DBOT12B



HBOT30P



ABOT11B-G



RBOT30F



BBOT30F



RUBY



JBOT20F



YBOT22F



MBOT20F



YBOT50F



CBOT12F



SS-15



MBOT201



CS63



CS66



CS612



CS620



CS625



CS530H

목차

반송 로봇

ABOT20B	자율주행 반송 로봇	3
ABOT40S	듀얼 라이더 리프팅 반송 로봇	4
BOT40F	컴팩트 리프팅 반송 로봇	5
ABOT20T	중량물 리프팅 반송 로봇	6
DBOT30G	마스트형 자재 배송 로봇	7
DBOT12B	저상형 자재 배송 로봇	8
HBOT30P	소형 자재 배송 로봇	9
ABOT11B-G	쓰레기통 운반 로봇	10

무인지게차

RBOT30F	무인 스택커 지게차	11
BBOT30F	파렛트 무인지게차	12
RUBY	중형 파렛트 무인지게차	13
JBOT20F	소형 파렛트 무인지게차	14
YBOT22F	대차 운반 무인지게차	15
MBOT20F	협소 통로 무인 스택커	16
YBOT50F	리치형 무인지게차	17
CBOT12F	카운터밸런스 무인지게차	18

청소로봇

SS-15	상업용 청소로봇	19
MBOT201	산업용 청소로봇	20

협동로봇

CS63	6축 협동로봇	21
CS66	6축 협동로봇	22
CS612	6축 협동로봇	23
CS620	6축 협동로봇	24
CS625	6축 협동로봇	25
CS530H	5축 협동로봇	26

ABOT20B

자율주행 반송 로봇



300kg을 싣고 바닥 코드 없이 스스로 경로를 찾는 자율주행 반송 로봇입니다.

300 kg

최대 적재

± 1 cm

항법 정밀도

1.0 m/s

최고 주행 속도

25 m

라이다 탐지거리

주요 사양

최대 적재	300 kg
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법 정밀도	± 1 cm
구동	5.5인치 휠 허브 모터
적재 리프팅	10 cm
라이다	단선식, 탐지거리 25 m
대각 라이다	탐지거리 50 m
3D 카메라	수직 63°, 수평 79°
배터리	LiFePO4 38.4V / 27Ah
가동 시간	만재 8시간 / 무부하 15시간
충전 시간	6시간
어댑터	입력 AC110-240V 50-60Hz, 출력 43.2V 6.5A

특징

다대수 협업

내장 스케줄링 시스템이 우선순위에 따라 여러 대의 경로를 조정합니다.

자동 충전 복귀

배터리가 설정 잔량 아래로 내려가면 충전 스테이션으로 스스로 돌아갑니다.

독립 서스펜션

주행 중 차체 자세를 안정시켜 적재물이 미끄러지지 않게 합니다.

적용 분야

- 공장 작업장
- 물류창고
- 로봇 기업
- 연구기관
- 대학

ABOT40S

듀얼 라이다 리프팅 반송 로봇



상단 라이다와 하단 레이저로 주행하며 300kg을 싣고 옮기는 리프팅형 반송 로봇입니다. 상판을 10cm 올리고 내려 이동식 랙이나 지그를 스스로 싣고 내립니다.

300 kg

최대 적재

10 cm

적재 리프팅

8 h

만재 가동 (무부하 25시간)

1.0 m/s

최고 주행 속도

주요 사양

최대 적재	300 kg
적재 리프팅	10 cm
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법 정밀도	± 10 cm
구동	5.5인치 휠 허브 모터
항법	SLAM 2.0
라이다	상단 라이다 + 하단 레이저
장애물 감지	3D 카메라, 초음파, 적외선
자이로	단축 자이로스코프
화면	7인치
배터리	LiFePO4 38.4V / 27Ah
가동 시간	만재 8시간 / 무부하 25시간

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

10cm 자동 리프팅

상판을 10cm 올리고 내려 이동식 랙이나 지그를 스스로 싣고 내립니다.

듀얼 레이저 항법

상단 라이다와 하단 레이저로 항법하고, 3D 카메라와 초음파, 적외선 센서로 장애물을 피합니다.

자동 충전 복귀

배터리가 부족하면 충전 스테이션으로 스스로 돌아갑니다.

적용 분야

- 공장 작업장
- 물류창고
- 도서관
- 위험 작업 구역
- 특수 산업 현장

BOT40F

컴팩트 리프팅 반송 로봇



높이 1,104mm의 낮은 차체에 300kg을 싣는 리프팅형 반송 로봇입니다. 듀얼 레이저로 주행하며, 상판을 10cm 올려 선반을 스스로 들어 옮깁니다.

300 kg

최대 적재

10 cm

적재 리프팅

1,104 mm

전체 높이

8 h

만재 가동 (무부하 25시간)

주요 사양

최대 적재	300 kg
적재 리프팅	10 cm
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법 정밀도	± 10 cm
구동	5.5인치 휠 허브 모터
항법	듀얼 레이저 항법
장애물 감지	듀얼 3D 카메라, 라이다
자이로	단축 자이로스코프
배터리	LiFePO4 38.4V / 25Ah
가동 시간	만재 8시간 / 무부하 25시간
충전 시간	약 6시간
어댑터	입력 AC110-240V 50-60Hz, 출력 43.2V 5A

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

10cm 자동 리프팅

상판을 10cm 올려 선반을 들어 올리고, 스스로 싣고 옮깁니다.

듀얼 레이저 항법

두 개의 레이저로 위치를 잡고, 듀얼 3D 카메라와 라이다로 장애물을 능동적으로 피합니다.

자동 충전 복귀

배터리가 부족하면 충전 스테이션으로 스스로 돌아갑니다.

적용 분야

- 공장 작업장
- 물류창고
- 도서관
- 위험 작업 구역
- 특수 산업 현장

ABOT20T

중량물 리프팅 반송 로봇



최대 600kg을 싣고 고정 궤도나 마커 없이 레이저 항법으로 주행하는 중량물 반송 로봇입니다. 상판을 10cm 올리고 내려 화물을 스스로 싣고 내립니다.

600 kg

최대 적재 (리프팅 시 500 kg)

10 cm

적재 리프팅

8 h

만재 가동 (무부하 15시간)

50 m

상단 라이다 탐지거리

주요 사양

최대 적재	600 kg
적재 리프팅	10 cm
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법 정밀도	± 5 cm
구동	5.5인치 휠 허브 모터
항법	레이저 항법
상단 라이다	탐지거리 50 m
하단 라이다	탐지거리 40 m
장애물 감지	3D 카메라, 초음파
자이로	단축 자이로스코프
화면	7인치
배터리	LiFePO4 38.4V / 27Ah

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

600kg 중량물 반송

최대 600kg을 싣고 창고, 생산 라인, 작업대 사이에서 파렛트와 상자, 생산 자재를 옮깁니다.

50m 라이다 마스트

신축형 마스트 상단의 50m 라이다와 하단 라이다로 주행하고, 3D 카메라와 함께 장애물을 피합니다.

10cm 자동 리프팅

상판을 10cm 올리고 내려 화물을 스스로 싣고 내립니다.

적용 분야

- 공장 작업장
- 물류창고
- 생산 라인, 작업대 간 자재 반송
- 도서관
- 위험 작업 구역

DBOT30G

마스트형 자재 배송 로봇



1.62 ~ 1.82m로 늘고 줄어드는 라이다 지지대를 갖춘 100kg 적재 배송 로봇입니다. 복잡한 공장에서 레이저 SLAM으로 주행하며, 지점 간 자재를 나르고 엘리베이터를 타고 층을 오갑니다.

100 kg

최대 적재

1.62 ~ 1.82 m

신축형 라이다 지지대

8,000 m²

지도 작성 면적

1.0 m/s

최고 주행 속도

주요 사양

최대 적재	100 kg
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법	레이저 SLAM
지도 작성 면적	8,000 m ²
상단 라이다	단선식
하단 라이다	단선식, 탐지거리 25 m
장애물 감지	라이다 + 3D 카메라
화면	7인치
무선	2.4/5GHz WiFi
다대수 관제	중앙 배차 시스템
본체 크기	704 × 470 × 1820 mm
재질	판금

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

신축형 라이다 지지대

라이다 지지대가 1.62 ~ 1.82m 사이로 늘고 줄어, 복잡한 공장 환경에 대응합니다.

라이다, 3D 카메라 융합

라이다와 3D 카메라의 정보를 융합해 장애물을 능동적으로 피합니다.

레이저 SLAM 항법

8,000m² 규모의 지도를 만들고, 코드 부착 없이 주행합니다.

적용 분야

- 공장 작업장
- 공장 자재 배송
- 사무동 창고
- 물류창고
- 경량 물류 자동화

DBOT12B

저상형 자재 배송 로봇



본체 높이 397mm의 낮은 차체에 100kg을 싣는 자재 배송 로봇입니다. SLAM 2.0으로 코드 없이 주행하고, 3D 카메라로 360° 주변을 감지해 장애물을 피합니다.

100 kg

최대 적재

± 1 cm

항법 정밀도

1.0 m/s

최고 주행 속도

8,000 m²

지도 작성 면적

주요 사양

최대 적재	100 kg
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법 정밀도	± 1 cm
지도 작성 면적	약 8,000 m²
구동	6.5인치 구동 휠 2개
항법	SLAM 2.0
라이다	단선식
장애물 감지	3D 카메라, 360° 감지
화면	7인치 정전식 터치 (1024×600)
무선	2.4/5GHz WiFi
다대수 관제	중앙 배차 시스템
본체 크기	704 × 470 × 1148 mm

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

SLAM 2.0 레이저 항법

코드 부착 없이 약 8,000m² 규모의 지도를 만들고 ± 1cm 정밀도로 주행합니다.

360° 3D 카메라 감지

3D 카메라가 360° 주변을 감지해 장애물을 피합니다. 화면 거치대에 3D 카메라를 옵션으로 추가할 수 있습니다.

자동 충전 복귀

배터리가 부족하면 이동식 충전 스테이션으로 스스로 돌아갑니다.

적용 분야

- 공장 자재 반송
- 전자, 생산 작업장
- 제조 공장
- 물류창고
- 물류센터

HBOT30P

소형 자재 배송 로봇



550 × 450mm의 작은 차체에 100kg을 싣는 자재 배송 로봇입니다. 라이다와 3D 비전으로 위치를 잡고 장애물을 피하며, 스스로 충전 스테이션에 돌아가 24시간 무인 운영을 지원합니다.

100 kg

최대 적재

550 × 450 mm

차체 크기 (L × W)

1.0 m/s

최고 주행 속도

3,000회 이상

배터리 충방전 수명

주요 사양

최대 적재	100 kg
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법	라이다 + 3D 비전
센서	라이다, 3D 카메라, 초음파
무선	2.4/5GHz WiFi
원격 관리	클라우드 서비스 플랫폼
본체 크기	550 × 450 × 1085 mm
중량	55 kg
재질	금속 새시 + 플라스틱 외장
배터리	LiFePO4 38.4V / 27Ah
충전	자동 도킹 충전

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

라이다, 3D 비전

라이다와 3D 카메라로 위치를 잡고 장애물을 자동으로 피합니다.

자율 경로 계획

목적지까지의 경로를 스스로 계획합니다.

자동 도킹 충전

배터리가 부족하면 충전 스테이션으로 돌아가 스스로 도킹합니다.

적용 분야

- 전자 제조
- 자동차 부품
- 물류창고
- 유연 생산 라인

ABOT11B-G

쓰레기통 운반 로봇



쓰레기통을 싣고 실내외를 스스로 오가는 300kg 적재 운반 로봇입니다. 16채널 라이다로 반경 150m까지 감지하고, 뒷판을 경사로로 내려 쓰레기통을 쉽게 싣습니다.

300 kg

최대 적재

150 m

16채널 라이다 탐지 반경

8 h

만재 가동 (무부하 25시간)

± 1 cm

항법 정밀도

주요 사양

최대 적재	300 kg
주행 속도	0.1 ~ 1.0 m/s
항법 정밀도	± 1 cm
구동	5.5인치 휠 허브 모터
다채널 라이다	16채널, 탐지 반경 150 m
단선 라이다	탐지거리 24 m
3D 카메라	3세트
배터리	LiFePO4 38.4V / 25Ah
가동 시간	만재 8시간 / 무부하 25시간
충전 시간	약 6시간
어댑터	입력 AC110-240V 50-60Hz, 출력 43.2V 5A
충전 파일	출력 43.2V DC 5A

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

실내외 자율주행

16채널 라이다로 반경 150m까지 감지하며 실내와 실외를 스스로 주행합니다.

경사로 적재

금속 뒷판이 경사로로 바뀌어 쓰레기통을 쉽게 싣습니다.

능동 장애물 회피

3D 카메라 3세트와 라이다로 장애물을 감지해 피합니다.

적용 분야

- 공장 단지
- 공항, 역 등 교통 거점
- 병원 등 의료 시설
- 쇼핑몰
- 광장

RBOT30F

무인 스택커 지게차



반사판 없이 레이저 SLAM으로 주행하고, 3D 비전으로 팔레트를 인식해 최대 2.5m 높이까지 적재합니다.

1,500 kg

최대 적재

2,585 mm

리프팅 높이

10 mm

항법 정밀도

2,200 mm

필요 통로 폭

주요 사양

최대 적재	1,500 kg
리프팅 높이	2,585 mm
리프팅 속도	140 mm/s
포크 크기	1126 / 170 / 85 mm
주행 속도	만재 4 km/h / 무부하 5.6 km/h
회전 반경	1,700 mm
등판 능력	만재 5% / 무부하 15%
통로 폭	2,200 mm
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
타이어	폴리우레탄
라이다	단선식, 탐지거리 50 m
화면	10.1인치 터치

특징

협소 통로 주행

1.5m 제자리 회전과 양방향 주행으로 회차 없이 좁은 통로를 다닙니다.

다중 센서 융합

라이다, 초음파, 3D 비전, TOF, 접촉 센서로 주변을 감지합니다.

수동, 자동 전환

조작 핸들이 달려 있어 상황에 따라 사람이 직접 운전할 수 있습니다.

적용 분야

- 팔레트 화물 반송
- 자재 운반
- 랙 입출고
- 제조업
- 물류창고

BBOT30F

파렛트 무인지게차



1.5톤 파렛트를 옮기는 자율주행 파렛트 트럭입니다. 3D 비전으로 파렛트를 인식하고, 회전 반경 약 1.37m로 좁은 창고 통로에서도 방향을 바꿉니다.

1,500 kg

최대 적재

1.5 m/s

무부하 주행 속도

1 h

충전 시간

6 h

만재 가동 (무부하 8시간)

주요 사양

최대 적재	1,500 kg
리프팅 높이	205 mm
리프팅 속도	만재 60 / 무부하 80 mm/s
하강 속도	만재 70 / 무부하 60 mm/s
포크 크기	1050 / 170 / 85 mm
주행 속도	만재 1.0 m/s / 무부하 1.5 m/s
회전 반경	1,364 mm
통로 폭	2,200 mm
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
제동	전자기 유지 브레이크
타이어	폴리우레탄
휠베이스	1,115 mm

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

3D 비전 파렛트 인식

3D 비전으로 파렛트 위치를 인식해 포크를 넣습니다.

유로 파렛트 대응 포크

외폭 550mm 포크가 소형 유로 파렛트에 맞고, 1.2m 표준 파렛트는 유압 사이드 시프트로 대응합니다.

좁은 회전 반경

회전 반경 약 1.37m와 360° 조향으로 좁은 창고 통로에서 방향을 바꿉니다.

적용 분야

- 자동화 창고
- 파렛트 화물 반송
- 좁은 창고 통로
- 물류 현장

RUBY

중형 파렛트 무인지게차



레이저 SLAM으로 반사판 없이 주행하는 2톤 파렛트 무인지게차입니다. 150m 16선 라이다와 3D 카메라, 안전 접촉 엣지로 주변을 360° 감지합니다.

2,000 kg

최대 적재

150 m

라이다 탐지거리

± 5 ~ 10 mm

파렛트 위치 정밀도

약 1 h

충전 시간

주요 사양

최대 적재	2,000 kg
리프팅 높이	120 mm
리프팅 속도	40 mm/s
하강 속도	만재 70 / 무부하 60 mm/s
포크 크기	1150 / 182 / 55 mm
주행 속도	만재 0.8 m/s / 무부하 1.0 m/s
회전 반경	1,350 mm
등판 능력	만재 5% / 무부하 10%
통로 폭	2,176 mm
모터	주행 0.9 kW
제동	전자기 브레이크
바퀴 크기	구동륜 230×75

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

반사판 없는 레이저 SLAM

반사판, 자석 테이프, QR 코드 없이 스스로 위치를 파악해 주행합니다.

16선 장거리 라이다

탐지거리 150m 멀티라인 라이다로 4만m² 규모 현장에 대응합니다.

360° 안전 감지

3D 카메라 3대, 장애물 회피 라이다 2개, 안전 접촉 엣지로 주변을 감지합니다.

적용 분야

- 파렛트 화물 반송
- 자재 운반
- 좁은 통로 창고
- 물류창고

JBOT20F

소형 파렛트 무인지게차



무게 300kg, 폭 695mm의 소형 차체로 2톤 파렛트를 옮깁니다. 파렛트를 스스로 인식해 집어 들고, 엘리베이터를 타고 층간을 이동합니다.

2,000 kg

최대 적재

695 mm

차체 폭

1.5 m/s

무부하 주행 속도

1,448 mm

회전 반경

주요 사양

최대 적재	2,000 kg
리프팅 속도	만재 60 / 무부하 80 mm/s
포크 크기	1085 / 163 / 75 mm
주행 속도	만재 1.0 m/s / 무부하 1.5 m/s
회전 반경	1,448 mm
등판 능력	5%
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
타이어	폴리우레탄
라이다	단선식, 탐지거리 50 m
장애물 감지	3D 카메라, 포크 끝 레이저
파렛트 인식	산업용 파렛트 인식
안전 접촉	전면 범퍼 안전 엣지

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

가벼운 차체, 2톤 적재

차체 무게 300kg으로 2톤 파렛트를 옮깁니다.

파렛트 자동 인식

산업용 파렛트 인식으로 코드 없이 파렛트를 찾아 자동으로 집어 듭니다.

제자리 회전

회전 반경 1,448mm에 제자리 회전을 지원해 좁은 공간에서 방향을 바꿉니다.

적용 분야

- 물류창고
- 물류 현장
- 좁은 공간 파렛트 운반
- 엘리베이터 층간 운반

YBOT22F

대차 운반 무인지게차



자재 대차 운반에 맞춰 설계한 2톤 무인지게차입니다. 325mm 폭 전용 포크로 대차와 랙에 도킹하고, 엘리베이터와 연동해 층간 배송까지 처리합니다.

2,000 kg

최대 적재

1,020 mm

회전 반경

1.5 m/s

무부하 주행 속도

660 mm

차체 폭

주요 사양

최대 적재	2,000 kg
리프팅 높이	195 mm
리프팅 속도	만재 60 / 무부하 80 mm/s
포크 크기	650 / 325 / 75 mm
주행 속도	만재 1.0 m/s / 무부하 1.5 m/s
회전 반경	1,020 mm
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
타이어	폴리우레탄
라이다	탐지거리 50 m
장애물 감지	3D 카메라, 포크 끝 장애물 레이저
파렛트 인식	산업용 파렛트 인식
안전 접촉	전면 안전 엣지

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

대차 운반 전용 설계

자재 대차 운반에 맞춘 2톤 무인지게차입니다.

325mm 전용 포크

좁은 전용 포크로 대차와 랙에 정확히 도킹합니다.

좁은 회전 반경

회전 반경 1,020mm로 좁은 공간에서 방향을 바꿉니다.

적용 분야

- 자재 대차 운반
- 엘리베이터 층간 배송
- 공장 내 물류

MBOT20F

협소 통로 무인 스택커



폭 775mm의 소형 차체로 1.1m 좁은 통로를 다니는 무인 스택커입니다. 3D 비전으로 파レット를 인식하고, 엘리베이터를 타고 층간을 이동합니다.

1.1 m

최소 통로 폭

775 mm

차체 폭

5.4 km/h

주행 속도

50 m

라이다 탐지거리

주요 사양

하중 중심거리	600 mm
최저 포크 높이	84 mm
리프팅 속도	100 mm/s
포크 크기	1000 / 160 / 60 mm
주행 속도	5.4 km/h
회전 반경	1,302 mm
등판 능력	만재 5% / 무부하 8%
최소 통로 폭	1,100 mm
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
제동	전자 브레이크
타이어	폴리우레탄
휠베이스	1,029 mm

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다. 최대 적재와 리프팅 높이는 견적 시 확인해 드립니다.

특징

1.1m 협소 통로 대응

800×750 파렛트 기준 1.1m 폭 통로에서 작업합니다.

작은 회전 반경

회전 반경 약 1.3m로 좁은 공간에서 방향을 바꿉니다.

3D 비전 파렛트 인식

파렛트를 인식하고, 포크에 제대로 실렸는지 감지합니다.

적용 분야

- 1.1m 협소 통로 창고
- 24시간 자재 운반
- 엘리베이터 층간 운반

YBOT50F

리치형 무인지게차



마스트가 앞으로 630mm 나가는 리치형 무인지게차입니다. 1.2톤을 2.5m 높이까지 올리고, 십자형 파렛트에 맞춰 설계해 포크를 쉽게 넣습니다.

1,200 kg

최대 적재

2,500 mm

리프팅 높이

± 10 mm

위치 정밀도

630 mm

마스트 전진 거리

주요 사양

최대 적재	1,200 kg
리프팅 높이	2,500 mm
마스트 최대 높이	3,305 mm
마스트 전진 거리	630 mm
리프팅 속도	만재 55 / 무부하 70 mm/s
포크 크기	1070 / 100 / 35 mm
주행 속도	만재 4.5 km/h / 무부하 5.0 km/h
회전 반경	1,956 mm
등판 능력	5%
통로 폭	2,200 mm
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
제동	전자 브레이크

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

전진 마스트

마스트가 630mm 앞뒤로 움직여 파렛트를 쉽게 잡고 가지런히 내려놓습니다.

십자형 파렛트 대응

십자형 파렛트에 맞춰 설계해 포크를 쉽게 넣습니다.

3D 비전 파렛트 인식

파렛트를 인식하고, 포크에 제대로 실렸는지 감지합니다.

적용 분야

- 스마트 창고
- 십자형 파렛트 운반
- 랙 입출고
- 좁은 통로, 고밀도 보관

CBOT12F

카운터밸런스 무인지게차



아웃트리거가 없는 카운터밸런스 구조의 무인지게차입니다. 1.2톤을 2.5m 높이까지 올리고, 회전 반경 1,128mm로 좁은 공간에서도 방향을 바꿉니다.

1,200 kg

최대 적재

2,500 mm

리프팅 높이

1,128 mm

회전 반경

910 mm

차체 폭

주요 사양

최대 적재	1,200 kg
리프팅 높이	2,500 mm
마스트 최대 높이	3,305 mm
리프팅 속도	만재 55 / 무부하 70 mm/s
포크 크기	1070 / 100 / 35 mm
회전 반경	1,128 mm
등판 능력	5%
구동	전자 조향 + AC 서보 모터
타이어	폴리우레탄
지상고	80 mm
라이다	항법 라이다
파렛트 인식	3D 비전

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

카운터밸런스 구조

아웃트리거가 없어 파렛트를 쉽게 집고 가지런히 내려놓습니다.

십자형 파렛트 대응

십자형 파렛트에 맞춰 설계해 포크를 쉽게 넣습니다.

3D 비전 파렛트 인식

3D 비전으로 파렛트 위치를 인식합니다.

적용 분야

- 스마트 창고
- 십자형 파렛트 운반
- 랙 입출고
- 다양한 보관 레이아웃

SS-15

상업용 청소로봇



라이다와 3D 카메라로 경로를 스스로 계획하고, 청소와 집진, 물걸레질을 한 번에 처리합니다.

15 L

물탱크

95 W

정격 소비전력

11 h

저단 연속 사용

5 h

충전 시간

주요 사양

모델	SS-15
외형 치수	670 × 490 × 600 mm
순중량	약 80 kg
물탱크	15 L
구동	6.5인치 휠 허브 모터
라이다	단선식 905nm
자세 센서	9축 고정밀
항법 제어부	Intel Core i5, 128GB SSD
화면	7인치 IPS (1024×600)
배터리	LiFePO4 38.4V / 27Ah
연속 사용	고단 7h / 중단 9h / 저단 11h
충전 시간	약 5시간

특징

청소, 집진, 물걸레 일체형
한 대로 세 가지 작업을 처리합니다.

SLAM 자율 항법
라이다와 3D 카메라로 위치를 파악하고 청소 경로를 자동으로 계획합니다.

물 순환 여과 소독
사용한 물을 여과해 다시 씁니다.

적용 분야

- 실내 매장
- 공장동
- 사무동

MBOT201

산업용 청소로봇



레이저 SLAM으로 지도를 만들고, 사이드 브러시 2개와 롤러 브러시로 890mm 폭을 쓸어 30L 먼지통에 모읍니다. 배터리가 부족하면 스스로 충전하고, 멈춘 지점부터 청소를 이어갑니다.

1,000 m²/h

최대 청소 효율

890 mm

청소 폭

30 L

먼지통

9 ~ 10 h

연속 사용

주요 사양

청소 방식	건식 쓸기
청소 폭	890 mm
청소 효율	최대 1,000 m ² /h
1회 충전 청소 면적	10,000 m ²
사이드 브러시	500 mm × 2
롤러 브러시	1개
먼지통	30 L
청소 경로	ㄱ자 경로
항법	레이저 SLAM
센서	라이다, 자세 센서
등판 각도	12°
화면	7인치 (1024×600)

사양은 제조사 공개 자료 기준이며, 현장 조건에 따라 달라질 수 있습니다.

특징

레이저 SLAM 자율 항법

약 30분 만에 지도를 만들고, 청소 경로를 스스로 계획합니다.

장애물 회피

라이다와 초음파 센서로 장애물을 감지해 실시간으로 피합니다.

자동 충전, 이어 청소

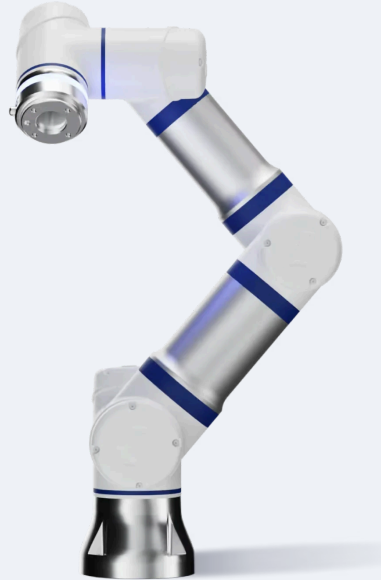
배터리가 부족하면 충전 스테이션으로 돌아가고, 충전 후 멈춘 지점부터 다시 청소합니다.

적용 분야

- 공장 생산동
- 전자, 기계 가공 작업장
- 사출 성형, 제지 공장
- 물류창고
- 물류 시설

CS63

6축 협동로봇



작지만 활용 범위는 넓습니다. 정밀 반복 작업에 최적화된 경량 협동로봇으로, 탁상형 작업과 소프트 그리퍼 응용에 적합하고 연구, 교육 현장에서도 널리 쓰입니다.

3 kg

가반하중

624 mm

작업반경

± 0.02 mm

반복 정밀도

2.0 m/s

TCP 속도

주요 사양

가반하중	3 kg
작업반경	624 mm
반복 정밀도	± 0.02 mm
축 수	6축
TCP 속도	2.0 m/s
설치 면적	Ø 128 mm
본체 중량	15 kg
전체 길이	821 mm
보호등급	IP65
사용 온도	-10 ~ 50 °C
상대 습도	90% 미만
소비전력	185 W

사양은 제조사 공개 자료 기준입니다. 공급 구성과 보호등급 옵션은 견적 시 확인해 드립니다.

특징

국내 인증 완료

KCs 자율안전확인을 마친 모델이라 국내 도입 시 별도 인증 절차가 필요 없습니다.

울타리 없는 협업

ISO 10218-1, ISO 13849-1을 따르는 27종의 안전 기능(PL d, Cat.3)으로 작업자 곁에서 일합니다.

정밀 반복 작업

반복 정밀도 ± 0.02 mm로 같은 동작을 흔들림 없이 되풀이 합니다.

적용 분야

- 머신 비전
- 조립, 나사 체결
- 자재 핸들링
- 소재 가공
- 리테일 작업

CS66

6축 협동로봇



CS 시리즈의 중형 모델입니다. 6kg 가반하중과 914mm 작업반경으로 대부분의 협동로봇 응용을 소화하며, 머신 텐딩과 품질 검사에 특히 적합합니다.

6 kg

가반하중

914 mm

작업반경

± 0.03 mm

반복 정밀도

2.8 m/s

TCP 속도

주요 사양

가반하중	6 kg
작업반경	914 mm
반복 정밀도	± 0.03 mm
축 수	6축
TCP 속도	2.8 m/s
설치 면적	Ø 150 mm
본체 중량	20 kg
전체 길이	1,120 mm
보호등급	IP65
사용 온도	-10 ~ 50 °C
상대 습도	90% 미만
소비전력	250 W

사양은 제조사 공개 자료 기준입니다. 공급 구성과 보호등급 옵션은 견적 시 확인해 드립니다.

특징

국내 인증 완료

KCs 자율안전확인을 마친 모델이라 국내 도입 시 별도 인증 절차가 필요 없습니다.

울타리 없는 협업

ISO 10218-1, ISO 13849-1을 따르는 27종의 안전 기능(PL d, Cat.3)으로 작업자 곁에서 일합니다.

정밀 반복 작업

반복 정밀도 ± 0.03 mm로 같은 동작을 흔들림 없이 되풀이 합니다.

적용 분야

- 머신 텐딩
- 품질 검사
- 조립, 나사 체결
- 픽애플레이스
- 팔레타이징

CS612

6축 협동로봇



가벼운 무게와 작업반경의 균형이 좋은 모델입니다. CNC 머신 텐딩, 포장과 10kg 미만 박스 팔레타이징, 멀티 그리퍼로 여러 물건을 한 번에 옮기는 작업까지 폭넓게 쓰이며, AGV나 AMR에 얹어 이동하며 일할 수도 있습니다.

12 kg

가반하중

1,304 mm

작업반경

± 0.05 mm

반복 정밀도

3.4 m/s

TCP 속도

주요 사양

가반하중	12 kg
작업반경	1,304 mm
반복 정밀도	± 0.05 mm
축 수	6축
TCP 속도	3.4 m/s
설치 면적	Ø 190 mm
본체 중량	34 kg
전체 길이	1,546 mm
보호등급	IP65
사용 온도	-10 ~ 50 °C
상대 습도	90% 미만
소비전력	435 W

사양은 제조사 공개 자료 기준입니다. 공급 구성과 보호등급 옵션은 견적 시 확인해 드립니다.

특징

국내 인증 완료

KCs 자율안전확인을 마친 모델이라 국내 도입 시 별도 인증 절차가 필요 없습니다.

울타리 없는 협업

ISO 10218-1, ISO 13849-1을 따르는 27종의 안전 기능(PL d, Cat.3)으로 작업자 곁에서 일합니다.

정밀 반복 작업

반복 정밀도 ± 0.05 mm로 같은 동작을 흔들림 없이 되풀이합니다.

적용 분야

- 머신 텐딩
- 포장, 픽애플레이스
- 팔레타이징 (10kg 미만 박스)
- 자재 핸들링
- AGV-AMR 탑재

CS620

6축 협동로봇



CS 시리즈에서 작업반경이 가장 긴 모델입니다. 1,800mm 반경과 20kg 가반하중으로 크고 무거운 물건을 멀리까지 옮기고, 5A 보조 톨 커넥터로 팔레타이징과 용접처럼 전력이 많이 드는 톨도 바로 구동합니다.

20 kg

가반하중

1,800 mm

작업반경

± 0.1 mm

반복 정밀도

3.9 m/s

TCP 속도

주요 사양

가반하중	20 kg
작업반경	1,800 mm
반복 정밀도	± 0.1 mm
축 수	6축
TCP 속도	3.9 m/s
설치 면적	Ø 240 mm
본체 중량	60 kg
전체 길이	2,089 mm
보호등급	IP65
사용 온도	-10 ~ 50 °C
상대 습도	90% 미만
소비전력	625 W

사양은 제조사 공개 자료 기준입니다. 공급 구성과 보호등급 옵션은 견적 시 확인해 드립니다.

특징

국내 인증 완료

KCs 자율안전확인을 마친 모델이라 국내 도입 시 별도 인증 절차가 필요 없습니다.

울타리 없는 협업

ISO 10218-1, ISO 13849-1을 따르는 27종의 안전 기능(PL d, Cat.3)으로 작업자 곁에서 일합니다.

5A 보조 톨 커넥터

8핀 톨 커넥터에 24V 5A 4핀 커넥터가 더해져, 전력이 많이 드는 그리퍼와 톨도 바로 구동합니다.

적용 분야

- 팔레타이징
- 머신 텐딩
- 용접
- 픽애플레이스, 포장
- AGV·AMR 탑재

CS625

6축 협동로봇



25kg을 들면서도 설치 면적은 Ø240mm로 작습니다. 여러 물건을 한 번에 집는 멀티 픽애플레이스, 라인 끝단 팔레타이징, 무거운 가공물 머신 텐딩에 알맞고, 5A 보조 톨 커넥터를 갖췄습니다.

25 kg

가반하중

1,500 mm

작업반경

± 0.08 mm

반복 정밀도

3.3 m/s

TCP 속도

주요 사양

가반하중	25 kg
작업반경	1,500 mm
반복 정밀도	± 0.08 mm
축 수	6축
TCP 속도	3.3 m/s
설치 면적	Ø 240 mm
본체 중량	58 kg
전체 길이	1,789 mm
보호등급	IP65
사용 온도	-10 ~ 50 °C
상대 습도	90% 미만
소비전력	625 W

사양은 제조사 공개 자료 기준입니다. 공급 구성과 보호등급 옵션은 견적 시 확인해 드립니다.

특징

국내 인증 완료

KCs 자율안전확인을 마친 모델이라 국내 도입 시 별도 인증 절차가 필요 없습니다.

울타리 없는 협업

ISO 10218-1, ISO 13849-1을 따르는 27종의 안전 기능(PL d, Cat.3)으로 작업자 곁에서 일합니다.

5A 보조 톨 커넥터

8핀 톨 커넥터에 24V 5A 4핀 커넥터가 더해져, 전력이 많이 드는 그리퍼와 톨도 바로 구동합니다.

적용 분야

- 팔레타이징
- 멀티 픽애플레이스
- 머신 텐딩
- 용접
- AGV 탑재

CS530H

5축 협동로봇



CS 시리즈에서 가장 무거운 30kg을 드는 5축 모델입니다. 팔레타이징에 맞춘 구조로, 엘리트 CP 시리즈 팔레타이징 시스템과 조합하면 승강 컬럼으로 최대 2,300mm 높이까지 쌓아 라인 끝단 적재 공정을 자동화합니다.

30 kg

가반하중

1,522 mm

작업반경

± 0.1 mm

반복 정밀도

4.0 m/s

TCP 속도

주요 사양

가반하중	30 kg
작업반경	1,522 mm
반복 정밀도	± 0.1 mm
축 수	5축
TCP 속도	4.0 m/s
설치 면적	Ø 240 mm
본체 중량	58 kg
전체 길이	1,882 mm
보호등급	IP65
사용 온도	-10 ~ 50 °C
상대 습도	90% 미만
소비전력	600 W

사양은 제조사 공개 자료 기준입니다. 국내 인증 현황과 공급 구성, 보호등급 옵션은 견적 시 확인해 드립니다.

특징

팔레타이징 전용 5축 구조

팔레타이징에 맞춘 5축 구조로 무거운 박스를 빠르게 쌓고 내리며, 엘리트 CP 시리즈 팔레타이징 시스템과 조합해 사용합니다.

울타리 없는 협업

ISO 10218-1, ISO 13849-1을 따르는 27종의 안전 기능(PL d, Cat.3)으로 작업자 곁에서 일합니다.

5A 보조 톨 커넥터

8핀 톨 커넥터에 24V 5A 4핀 커넥터가 더해져, 전력이 많이 드는 그리퍼와 톨도 바로 구동합니다.

적용 분야

- 팔레타이징
- 디팔레타이징
- 라인 끝단 출하 적재
- 픽앤플레이스



로보온 주식회사 (RoboOn Co., Ltd.)

도입 문의 1566-3268 · roboon@naver.com

본사 경기도 고양시 덕양구 서오릉로 739-68 (원흥동)

공장 경기도 파주시 파평면 수리홀로 1993-43

www.robo-on.com

제품 사양과 외관은 성능 개선을 위해 예고 없이 변경될 수 있습니다.