ROBOTS INTERNATIONAL

製品カタログ
2026年版



UBTECH・産業用ヒューマノイドロボット・
ROBOTSINTERNATIONAL

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。

ロボットについて

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。

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。

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。

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。

柔軟な腰部

腰部は±162°回転します。さらに+90〜-35 degのピッチ動作が可能なため、作業対象に向かって体をひねり、かがむことができます。



52	1.76 m	70 kg	7.5 kg	3 min
自由度	全高	重量	片手把持重量	バッテリー交換

構造と構成

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±162°の回転と+90〜-35 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±162°回転します。ピッチ範囲は+90〜-35 deg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。

バッテリーの自律交換は3 minで完了します。製造•搬送のシフトを通して作業を続けます。

活用シーン

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。

技術仕様

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** *

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）。

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 *

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

新品を調達

確立された流通チャネル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のメーカー保証と公式ドキュメントが付属して出荷されます。

03

サポート

技術サポートは、メーカーのサービスネットワークと連携して行います。

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。**Robotsinternational**は世界中へ発送します。

メール ・ **sales@robotsinternational.com**

WEB ・ robotsinternational.com/i-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

スキャンして製品ページへ

Robotsinternationalは独立系のサプライヤーです。UBTECHおよび各製品名は、それぞれの所有者の商標であり、製品を識別する目的で使用しています。仕様は予告なく変更されることがあります。お見積りの際にご確認ください。© 2026 Robotsinternational。