

協働ロボット搭載形 無人搬送車 ロコモファイ RocoMo-V

ファナック製協働ロボットを搭載し、
多種多様な作業を実現。

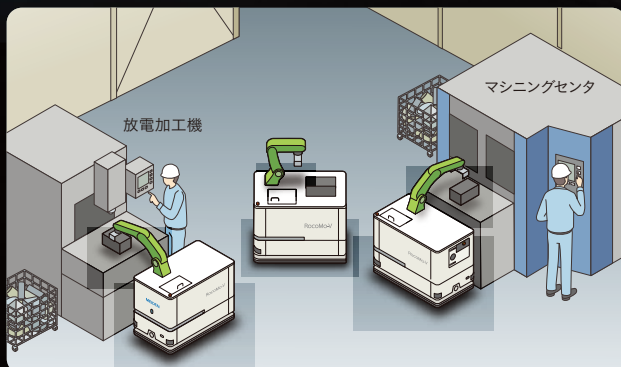
人と同じ空間で作業ができるファナック製協働ロボットを搭載し、
移動とマテハン作業を1台で行うことができる無人搬送車です。

特長

- 協働ロボットと無人搬送車を一体化し、
多種多様なマテハン作業を実現。
- 安全柵なしで人とロボットの
協働作業が可能。
- 自律走行形で床に誘導線の
敷設が不要。
- ロボット動作時の揺れ抑制機構を搭載し、
安定したハンドリングを実現。



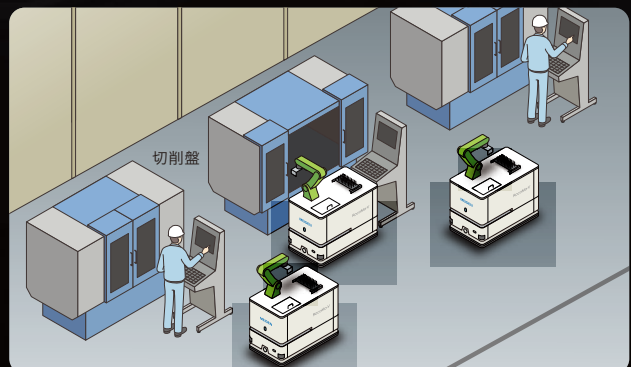
適用例 1



導入メリット

- 工具やワークを自動搬送
- 作業者と協働作業
- 生産変動に対応

適用例 2



導入メリット

- 加工材料を自動搬送
- 24時間稼働に対応
- 作業者と協働作業

協働ロボット搭載形無人搬送車

誘導方式



方式説明

LiDARで周囲の環境を計測し、自律走行します。高精度な位置決めが必要な場合は磁気及びレーザー誘導を併用します。

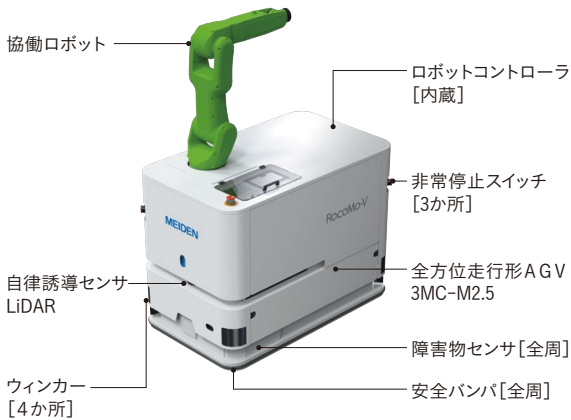
特徴

- ①環境地図を生成し、地図上に予め走行ルートを設定します。
- ②走行ルートの変更はパソコンで行います。
- ③誘導線やレーザー用反射板の設置は高精度の位置決めを必要とする場合に行います。



AGV操作部

仕様

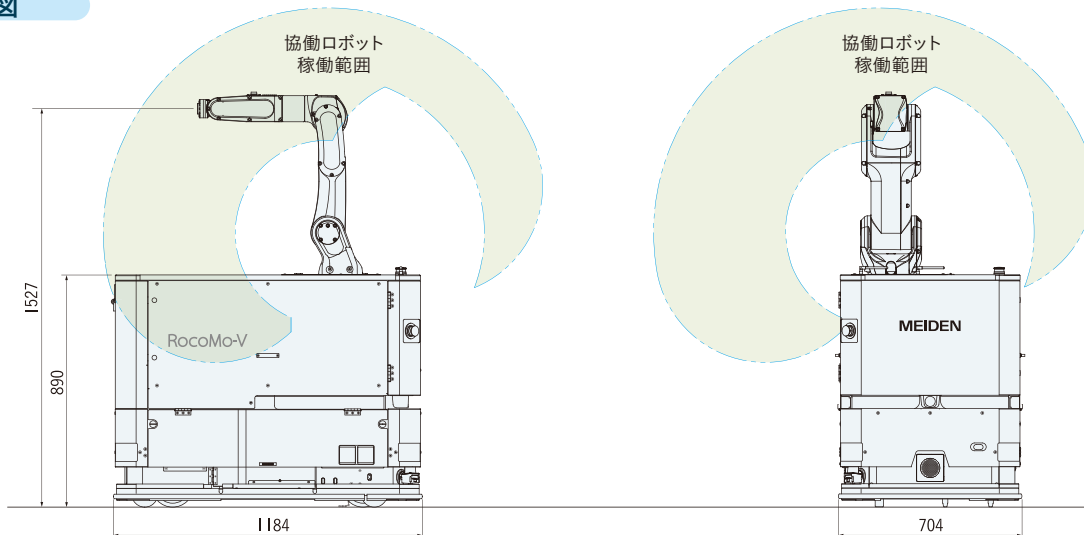


誘導方式	マルチ誘導式 (磁気誘導、レーザー誘導、SLAM誘導)	
駆動・操舵方式	2輪速度差操だ輪方式	
走行方向	全方向 (前後進、横行、斜行、スピターン)	
許容積載質量	64kg (積載搬送物50kg、ロボット手首部可搬質量14kg)	
最高速度	前後進60m/min 横行30m/min	
無人搬送車	停止精度	±10mm (磁気誘導、レーザー誘導) ±50mm (SLAM誘導)
	登坂能力	2% (連続5m)
	路面条件	段差2mm以下、溝幅10mm以下、うねり7mm以下
	充電方式	自動充電
	安全装置	パンパ、障害物センサ、シグナルホーン、ウィンカー、非常停止スイッチ
	使用環境	温度0~40℃ 湿度20~80RH (結露なきこと)
ロボット	協働ロボット	ファナック株式会社製 CR-14iA/L
	制御装置	ファナック株式会社製 R-30iB MatePlus

SLAM : Simultaneous Localization and Mapping

LiDAR : Light Detection and Ranging

外形図



株式会社 明電舎

本社 〒141-6029 東京都品川区大崎 2-1-1 ThinkPark Tower
電力応用事業部 産業物流推進部 Tel. (03) 6420-7730

www.meidensha.co.jp



安全に関するご注意

ご使用前に、「取扱説明書」又はそれに準ずる資料をよくお読みのうえ正しくお使いください。

■仕様は機能・性能向上などのため変更することがありますのでご了承ください。
■本製品に関連して生じた損害の賠償につきましては、逸失利益、間接損害及び特別損害は除かせていただきます。
※文中記載の会社名、商品名は、それぞれの会社の商標又は登録商標です。

この製品に関するお問い合わせは



PA33-3337A

2020年3月現在

2020-3ME(1.6L) 0.5L