

製品カタログ

AMR-600-CE デュアルライダーAMR

もっと
効率的に
もっと
便利に



 **Standard Robots**

スタンダードロボット

製品紹介



AMR-600-CEデュアルレーダー搬送ロボットは、前後2つのレーダーとレーザーSLAMナビゲーション技術を採用し、360°の検出を実現しています。環境の自動マッピング、自律的な経路計画、安全な障害物回避、自動充電などの機能を備えています。

製造現場や物流環境での材料輸送用に設計されており、コントローラと統合してE2Eのソリューションを提供することができます。高度なセンサーと人工知能を用いて、AMRの信頼性、ベルトコンベアの効率性を高め、ユーザーの意思に柔軟に対応する高性能ロボットである。

製品特徴



迅速なマッピング

現場の改造が不要で簡単に導入可能、現場を走らせれば自動的に地図が生成され、迅速にマッピング可能



強い拡張性

企業既存のMES/WMSをシームレスにドッキング可能、既存リソースをそのままご利用可能



セルフテスト

リアルタイムでロボット自身のハードウェアや運行状況をソフトに反映し、不具合などを自己診断します



障害物自動回避

LiDARや3Dカメラセンサーを搭載し、障害物の自動回避やリートを自分で判断して行います



自動充電

バッテリーの低下や任務がない時に自動充電します。24Hx7日連続運行可能



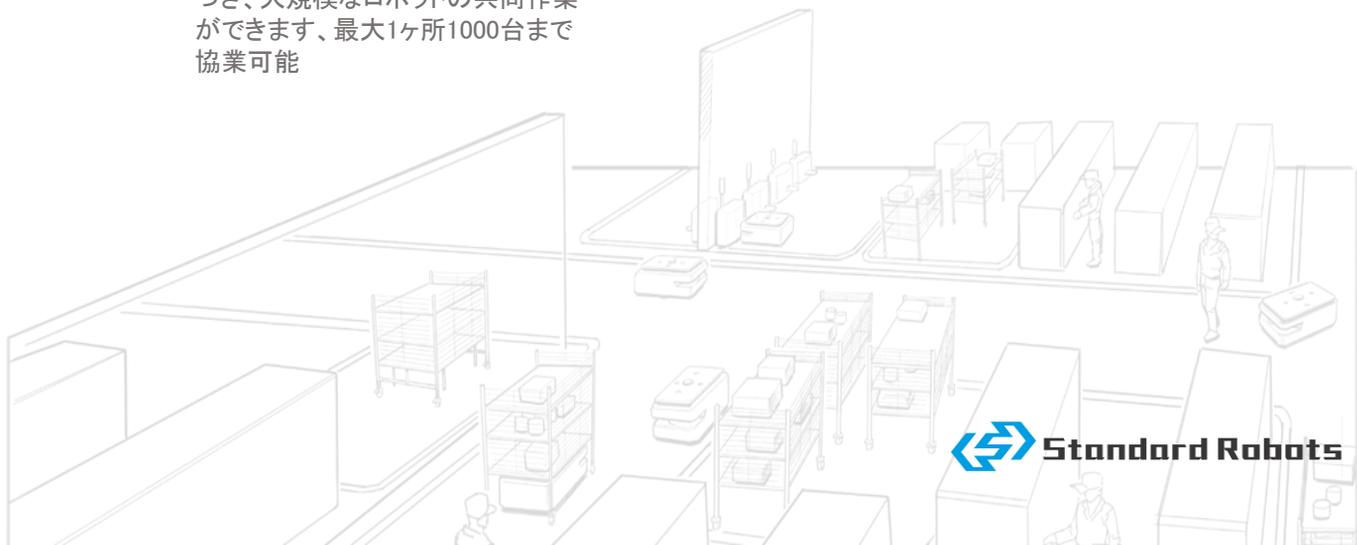
安定運転

独自特許技術、動力と負荷が安全範囲内自らバランスを調整します



インテリジェントな配置

独自の自動運転アルゴリズムに基づき、大規模なロボットの共同作業ができます、最大1ヶ所1000台まで協業可能



製品規格表

AMR-600-CE デュアルライダーAMR

基本性能	ライダー配置	対角線デュアルライダー
	外形寸法(幅x奥行x高さmm)	765x1000x365 ±2mm
	荷受け面寸法(幅x奥行mm)	608x888 ±2mm
	自重(Kg)	<250Kg
	最大可搬重量(Kg)	600
	ナビゲーション	レーザーslam式
	QRコード補助	オプション
	通信(wifi)	5Ghz 802.11a/n/ac
運動機能	最大速度(m/s)	1.7
	加速度(m/s ²)	0.5
	走行速度(m/s)	推奨:前進1.0 後退0.3
	カーブ半径(mm)	0
	回転半径(mm)	590
	坂道能力	3° /5%
	乗越え高さ(mm)	10
	乗越え幅(mm)	30
	地面からの距離(mm)	30
	走行通路幅(mm)	Min 950
	回転通路幅(mm)	Min 1400
	停止位置精度(mm)	±5 【QRシールで±2mm】
	停止角度精度(°)	±1 【QRシールで±0.5°】
	ドッキング精度(mm)	±5 【QRシールで±2mm】
安全装置	前方ライダー	標準装備
	後方ライダー	標準装備
	視覚センサー	標準装備 前方, 低位置物体認識
	接近センサー	無し
	タッチセンサー	無し
	緊急停止ボタン	標準装備 4個
インダクションデザイン	LED	標準装備
	スピーカー	標準装備
	パネル	あり
バッテリー性能	電池容量	51.2V40Ah リン酸鉄リチウム電池
	使用時間(h)	8 負荷600kg
	バッテリー寿命(回)	DOD≥80% 1500 0.5C 充電 1C 放電(常温) 手動:最大電流10A; 自動:最大電流30A
	充電方式	自動+手動+バッテリー交換
	充電時間(h)	1.3*2(40AH) 95%まで充電
*1拡張口	電源出力	2xDC51.2V1000W(40~57.6) *32xDC24V20W(定電圧)
	標準通信プロトコル	1xRS232 1xCAN
	I/O	CAN通信対応
動作環境	適応温度(°C)	0~50
	適応湿度(%)	5~95
	空気・環境	ほこり、燃えやすい、腐蝕気体がない環境
	室内/室外	室内

*1 I/O詳細資料はお問い合わせください;

*2 自動充電ステーション;

*3 DC24V対外電源MAXが20W, パワーが必要な時, DC51.2→DC24V変換後ご使用ください;

製品寸法図

AMR-600-CE デュアルライダーAMR

