

# OASIS600E/SRL

搬送モバイルロボット



# 製品紹介

Oasis600Eは、産業用搬送ロボットOasis Eシリーズの技術をベースした、最大積載重量600Kgのロボットです。自社開発の第4世代コントローラに基づく新しい電気ハードウェアソリューションを採用し、ロボットの電気性能と安定性を向上させ、動作の安定性を大幅に高めています。

対角デュアルレーダー＋フロントビジョンセンサーによるレーザーSLAMナビゲーション技術により、360°平面検出と3次元前方空間検出を実現し、ロボットの安全性を高めています。



# 製品特徴

## 安全機能

360°LIDAR、3Dビジョンセンサー、安全タッチセンサーを搭載し、低い物体や障害物を検知して減速・停止させることができ、安全性を確保しながら運用することが可能です。

## 高い拡張性

標準的な積載モジュールとそれに対応するデバイスにより、持ち上げたり、牽引したり、その貨物にあった方法で搬送を完了させることができます。これにより、様々な活用方法を実現することができます。

## 狭いエリアでの作業

最小通路幅835mm、高さ245mm、設置面積・狭い作業エリアでも高速で柔軟に稼働します。

## フレキシブルな展開

レーザーSLAMナビゲーション技術により、マップを自動生成し、周囲の環境把握、パス編集、エリア編集をサポートします。シーンの切り替えが不要で、作業シーンや生産ラインの変更にも対応します。

## 環境適応性

新世代の測位アルゴリズム 5.0versionで最高±5mmの停止精度を実現、長い通路の測位サポート、変化のある環境への対応、影響を低減し、ロボットの連続稼働を確保、顧客に価値を創造します。

## 短期でのコスト回

サイト修正に必要な作業量の削減、展開効率の向上、自動化レベルの向上、人的資源の解放、生産コストの削減を実現します。

# 製品規格表

## OASIS 600E/SRL 積載モバイルロボット

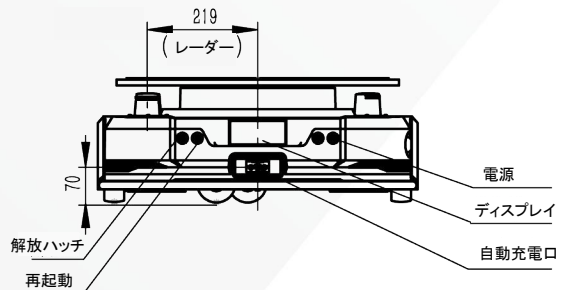
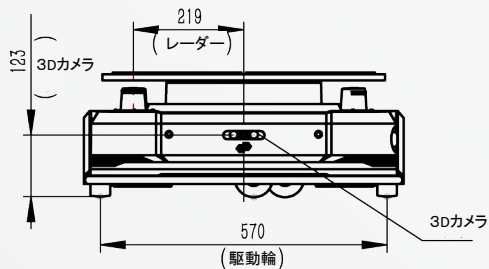
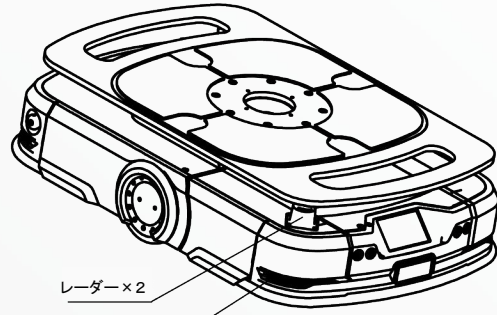
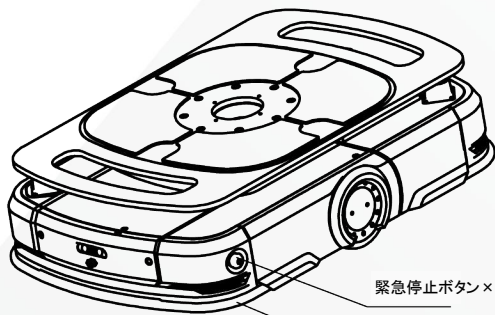
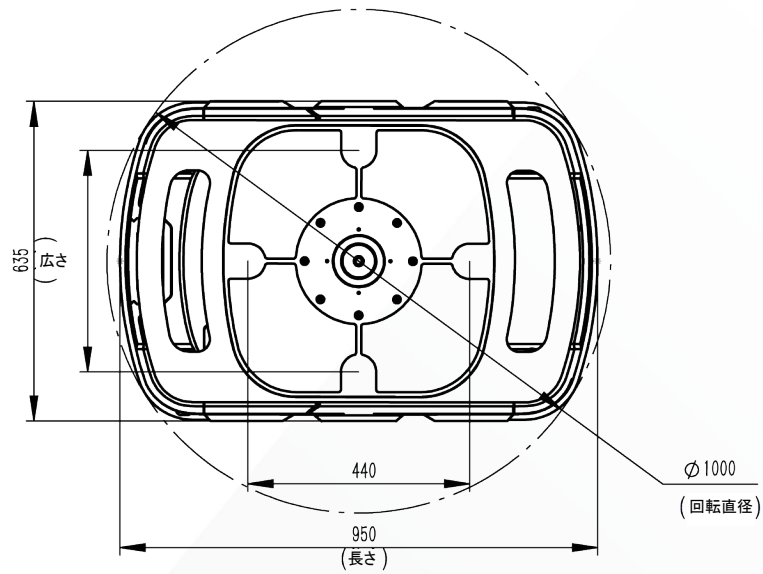
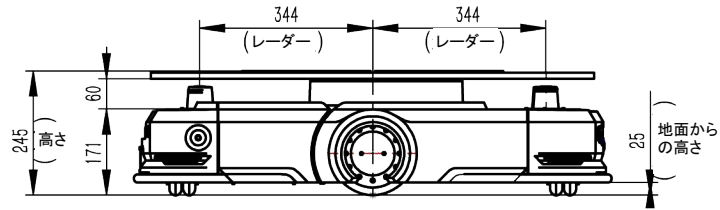
基本性能	レーダーレイアウト	対角線デュアルレーダー	
	外形寸法(L*W*Hmm)	950*635*245	寸法誤差±2mm
	本体重量(kg)	120	
	積載重量(kg)	600	パレットを含む重量
	ナビゲーションモード	レーダーSLAM	
	測位精度向上 (QRコード)	オプション	
	ネットワーク	標準,5Ghz オプション,5G通信	802.11a/n/g/n n28,n41,n78,n79
運航性能	最大速度(m/s)	1.5	
	加速度(m/s <sup>2</sup> )	0.3	
	推奨速度(m/s)	前進:0.8 後退:0.3	
	回転半径(mm)	0	
	旋回半径(mm)	1000	
	登板能力	3°/5%	
	障害乗り越え高さ(mm)	10	
	溝・ギャップ幅(mm)	30	
	地上高(mm)	25	
	走行時通路幅(mm)	Min835	
	旋回時通路幅(mm)	Min1200	
	停止位置精度*1(mm)	±10	
	角度位置精度(°)	±1	
	実現できる最高位置精度(mm)	±5	QRコードアシスト測位
安全機能	前方レーダー	標準搭載	
	後方レーダー	標準搭載	
	視覚障害物回避	標準搭載	前方, 低物、浮遊物検知
	安全タッチセンサー	標準搭載	前後
	緊急停止ボタン	標準搭載	2個
インタラクティブ機能	指示灯	標準搭載	
	音声案内	標準搭載	
	ディスプレイ	標準搭載	
バッテリー機能	バッテリー容量	51.2V22.8Ah	リン酸リチウムバッテリー
	稼働時間(h)	8	
	バッテリー寿命(次)	DOD≥80% 1500	0.5C充1C放(常温)
	充電方式	自動+手動	手動:最大電流10A; 自動:最大電流20A
	充電時間*2(h)	1	95%まで
動作環境	温度(°C)	0~50	
	湿度(%)	5~95	
	空気環境	粉塵、引火性、腐食性ガスのないこと	
	室内/室外	室内	
パラメーターモジュール	定格積載重量(kg)	600	
	昇降速度 (mm/s)	12	
	昇降高度(mm)	50	
	最大回転角速度(°/s)	70	調整可能

\*1 外部インターフェースの詳細については、スタンダードロボット社にお問い合わせください。

\*2 自動充電器を使用した場合です。

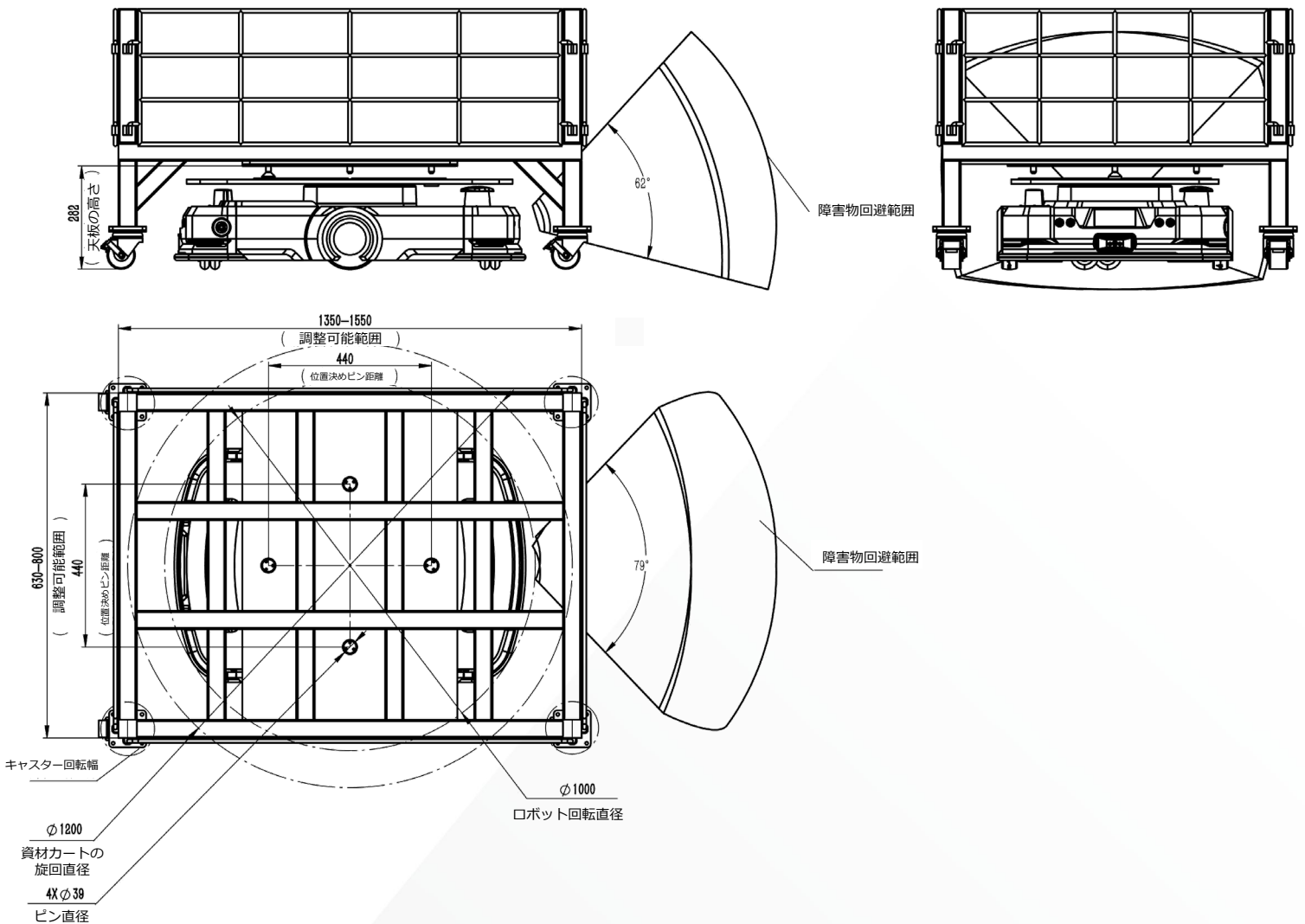
# 製品外寸図

OASIS 600 E/SRL 搬送モバイルロボット



# 台車寸法

OASIS 600 E/SRL 搬送モバイルロボット



## 注意：

- 1 前方カメラセンサーは標準装備されています。  
\*視覚障害物回避機能を持つロボットを使う場合、視野が遮られることを避けるために、設定時に視覚障害物回避視野を考慮することが必要です。
- 2 ロボットの標準的な天板の構成はピンなしがピン穴ありにカスタマイズ可能  
\*位置決めピンの長さを25mmとし、ピンの先端を丸くする必要がある場合があります
- 3 フレームの内側の直径が1000mm以上である必要があります。
- 4 LIDARの視界を広範囲で遮らないようにしてください。位置決め安定性や精度に問題が生じる可能性があります。
- 5 ロボットの視覚的障害物回避の妨げになるようなクロスバーは、可能な限り使用しないでください。  
\*長辺方向の構造補強することは可能です。  
\*クロスバーが必要な場合は、170mm以上にはしないでください。また視覚による障害物回避ができないため、障害物回避はLIDARのみとなります。