

Oasis-SMT-A2-R01

2段上下移動可能
マガジン搬送専用ロボット

もっと
効率的に

もっと
便利に



製品仕様

Oasis-SMT-A2-R01 搬送ロボット

| | | | |
|--------------|------------------------|--|---|
| 基本性能 | レーダー配置 | 前後デュアルレーダー | |
| | 外形寸法(長*幅*高mm) | 835*560*1480 | 寸法公差±2mm |
| | 自重(kg) | <300 | プラットフォーム |
| | 最大積載量(kg) | 50 | キャリア重量含む |
| | ナビゲーション方式 | レーザーSLAM | |
| | QRコード位置補正 | オプション | |
| | 無線通信 | オプション, 5G 標準, 2.4Ghz 標準, 5.8Ghz | n28, n41, n78, n79 802.11b/g/n 802.11a/n/ac |
| 運行性能 | 最高速度(m/s) | 1.57 | |
| | 加速度(m/s ²) | 0.5 | |
| | 推奨速度(m/s) | 前進 1 後退 0.3 | |
| | 回転半径(mm) | 0 | |
| | 旋回半径(mm) | 465 | |
| | 登板能力 | 3°/5% | |
| | 障害物乗り越え高さ(mm) | 10 | |
| | 乗り越え溝幅(mm) | 30 | |
| | 地上高(mm) | 27 | |
| | 走行通路幅(mm) | Min 1050 | |
| | 旋回通路幅(mm) | Min 1150 | |
| | 停止位置精度(mm) | ±10 | |
| | 停止位置角精度(°) | ±1 | |
| ドッキング精度(mm) | ±5 | ±2、オプション【QRコード補正】 | |
| 安全機能 | 前方レーダー | 標準 | |
| | 後方レーダー | 標準 | |
| | 障害物回避視覚センサー | 標準 | 前方, 低物体認識 |
| | タッチセンサー | 標準 | 前後 |
| | 緊急停止ボタン | 標準 | 1個 |
| インタラクションデザイン | インジケータランプ | 標準 | |
| | 音声 | 標準 | |
| | ディスプレイ | 標準 | |
| バッテリー性能 | バッテリー容量 | 51.2V40Ah | リン酸鉄リチウム電池 |
| | 駆動時間(h) | 8 | 積載50kg, キャリア重量含む |
| | バッテリー寿命(回) | DOD≥80% 1500 | 0.5C 充電 1C 放電(常温) |
| | 充電方法 | 自動+手動+  換 | 手動 : 最大電流10A 自動 : 最大電流30A |
| | 充電時間(h) | 1.3 [*] | 95%まで充電 |
| 使用環境 | 環境温度(°C) | 0~50 | |
| | 環境湿度(%) | 5~95 | |
| | 空気環境 | 粉塵、可燃性、爆発性、腐食性ガスのない環境 | |
| | 屋内/屋外 | 屋内 | |
| *2モジュール詳細 | 積載棚数 | 2 | |
| | 1段あたりの最大荷重(kg) | 50 | |
| | 昇降速度(m/s) | 0.25 | |
| | 昇降ストローク(mm) | 890 | |
| | 下段の最低ドッキング高さ(mm) | 215 | |
| | 最大高さ(mm) | 580 | |

*1 自動充電器で充電した場合

*2 搬送フレームは、高さ&幅の要件を満たす必要があります。

製品寸法図

Oasis-SMT-A2-R01搬送ロボット

