

# 製品仕様書

## Oasis-SRF ワーク搬送フォークリフト

もっと  
効率的に

もっと  
簡単に



## 製品紹介



SRFは製造現場でよくあるワークの搬送用として設計された自動搬送ロボットである、Oasis600をベースとしていますので、制御ソフト(FMS)と合わせて、E2Eのソリューションを提供できます。SRFは、150キロまでのワークを点から点への搬送をスムーズに、フレキシブルにこなすことができます。床にマーク、テープ、レーザーパスなどを一切必要なく、既存の環境を変えることなく簡単に導入できるAMR。通常の搬送ロボットでは搬送できない、かつ大型フォークリフトでも搬送できない寸法のワークの搬送に適しています。

## 製品特長



### 迅速に配置

SLAMナビゲーション技術に基づき、現場の改造は不要であり、環境マップが自動的に生成可能。迅速なプランニングおよびロボットの配置を実現できます。



### 強い拡張性

既存のMES/WMSシステムとスムーズにドッキングでき、効率の高い生産性を簡単に実現できます。



### セルフ検査

ロボットのハードウェアと動作状態をリアルタイムで取得し、セルフ検査と迅速な故障診断をロボット自身が行います。



### 障害物を回避

レーザーライダーやビジョンカメラなどのセンサーを搭載し、障害物をスマートに検出および識別し、一時停止及び障害物回避を行い、リルートします。



### 自動充電

ロボットは自動的に充電器に戻って充電し、充電後再びタスクを継続実行可能、高頻度な繰り返し作業は効率高い搬送を実現できます。



### 安定的な動力

自社開発のコア特許、動力と負荷の比例をロボット自ら調整をし、安全な範囲内で安定した走行を実現しています。



### スマートなディスパッチ

自社開発のアーキテクチャとスマートなプランニングアルゴリズムに基づいて、大規模なロボットディスパッチが簡単になり、効率的なシステム稼働が実現できます。



# 製品仕様表

## Oasis-SRF ワーク搬送用フォークリフト

基本機能	サイズ (幅*奥行*高さ mm)	712*1000*1880	寸法公差±10mm
	自重 (Kg)	300Kg	
	最大可搬重量 (kg)	200	
	フォーク爪最大上昇高さ (mm)	1550	
	床からフォーク爪最低位置 (mm)	450	
	フォーク爪寸法 s/e/l (mm)	52/80/410	
	フォーク爪外々寸法 (mm)	450	
	ナビゲーター方式	レーザーSLAM	
	使用搬送ロボット	Oasis600	
運動機能	最大速度 (m/s)	1.5	
	推奨速度 (m/s)	前進: 1.0, 後退: 0.5	デフォルト値, 調整可能
	上昇速度	0.25m/s	調整可能
	現地転回	対応	
	回転半径 (mm)	570	
	坂道能力	3°/5%	
	通路幅 (mm)	Min 900	
	回転通路幅 (mm)	Min 1350	
	*1停止位置誤差 (mm)	±10/±1°	(QRシールで±2mm)
	*2ドッキング精度 (mm)	±5/±0.5°	(QRシールで±2mm)
	バッテリー性能	バッテリー容量	51.2V40Ah
バッテリー駆動時間 (h)		8	負荷300kg
バッテリー寿命 (次)		DOD≥80%1500	0.5C 充 1C 放 (常温)
充電方法		自動+手動	手動: 最大電流10A; 自動: 最大電流30A
充電時間 (h)		1	95%まで充電
安全装置	LiDar	フォークリフト部分左右 障害物避けLiDarあり	
	タッチセンサー	前後	
	緊急停止ボタン	左右、前	
	フォークリフト位置検知センサー	あり	
	荷物検知センサー	あり	
	前方低位置センサー	あり	カメラ
	音声	あり	

\*1,\*2停止位置精度は床の状態と関係があります, 床の凹凸は3mm/平米以内

# 製品寸法図

## Oasis-SRF ワーク搬送用フォークリフト

単位: mm

