

自律搬送ロボット SCP-AGV



自律搬送ロボット

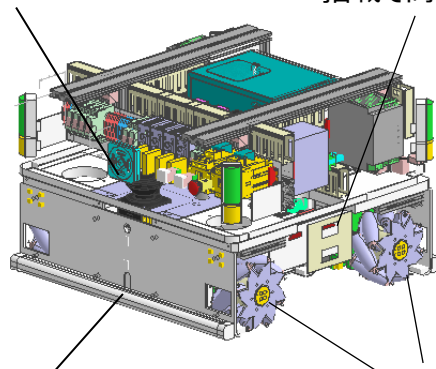
かしく、コンパクトに、精度良く動く、自律搬送ロボットです。人手の搬送作業の置き換えに最適です。

◆仕様

項目	仕様
誘導方式	LRF(Laser Range Finder)による自律走行
移動速度	1.0m/sec (目標)
搬送荷重	100kg (目標)
停止精度	±10mm (高精度位置決めユニット使用時)
動作方式	メカナムホイールによる全方向移動
安全機能	接触バンパ、接近検出用光電センサおよび LRF による停止
バッテリー	SCiB™ モジュール SIP24-23 (24V) 1 個
連続稼働時間	3 時間 (評価中)
充電方式	自動でステーション位置に移動し充電 ※非接触タイプはオプション
運行管理	ユーザによる地図および運行シーケンス作成可能
サイズ	W600×D600×H400 以下

LRF (レーザレンジファインダ) による自律移動

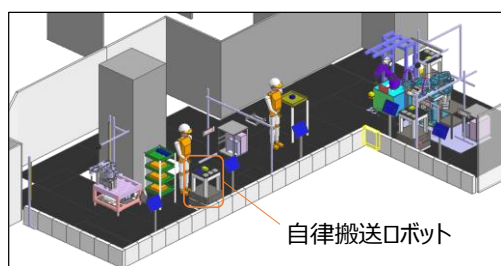
東芝リチウムイオン二次電池 SCiB™ 搭載で高い稼働率



LRF、光電センサおよび接触バンパによる安全機能

メカナムホイールによる全方向移動

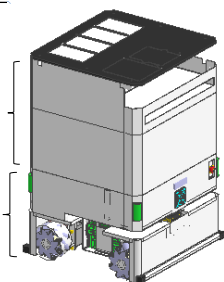
◆適用例 (人とロボットの協調ライン)



自律搬送ロボット

ワーク台部分 (オプション)

自律搬送ロボット部分



特長 1. LRF による自律移動

床面ガイドテープが不要で高いレイアウト自由度

特長 2. 全方向移動可能なメカナム駆動

狭いエリアの走行や目的地付近の高精度位置合わせが可能

特長 3. 高性能電池 SCiB™ 採用

急速充電やちよこちよこ充電で高い稼働率を実現

特長 4. 柔軟な運行管理システム

複数のロボットが、要求に合わせて効率よく走行

お問い合わせ

株式会社 東芝 生産技術センター
メカトロソリューション推進部
TEL 045-759-1659
担当 寺田

※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。

人、自動搬送ロボット、多関節ロボット、自動検査を用いたハイブリッド製造ラインの例