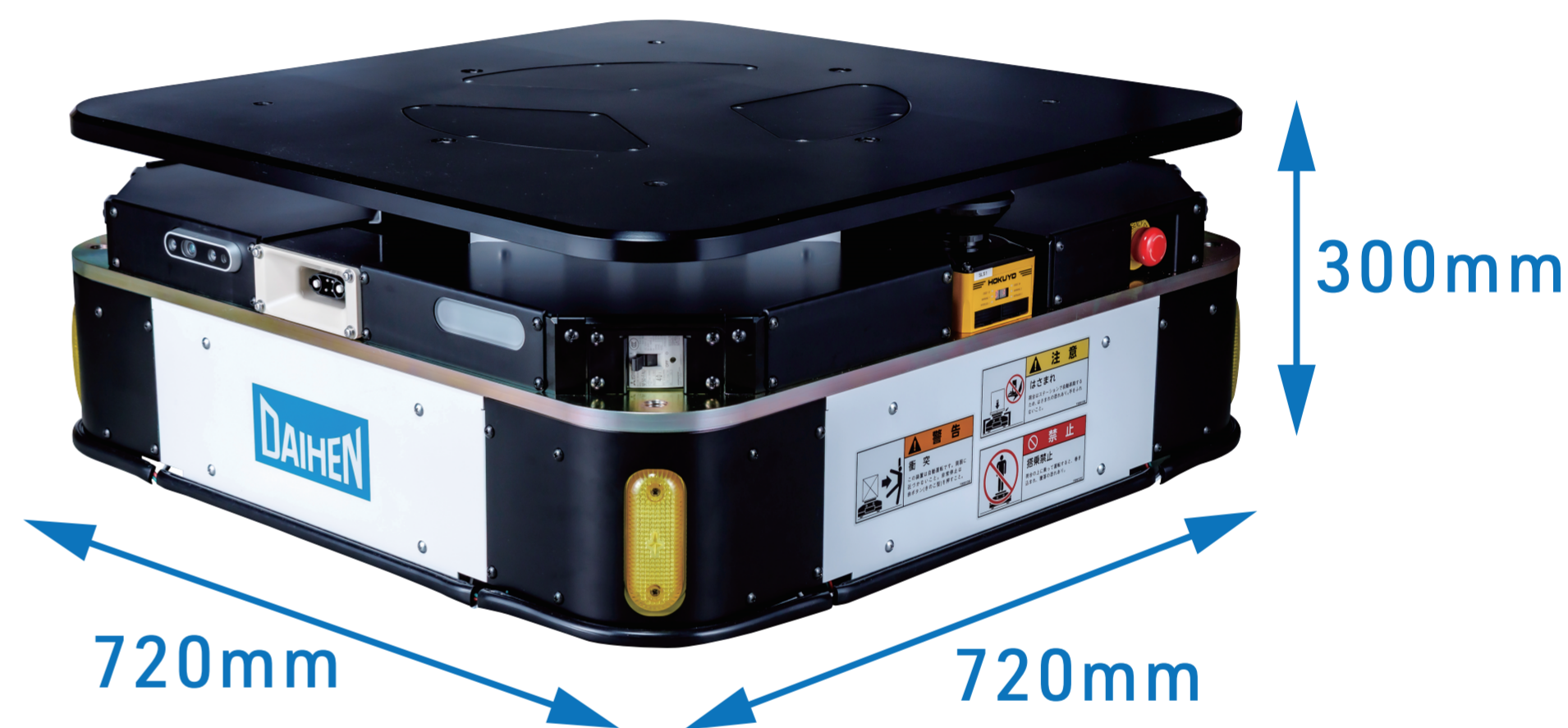


搬送ロボット AiTran500

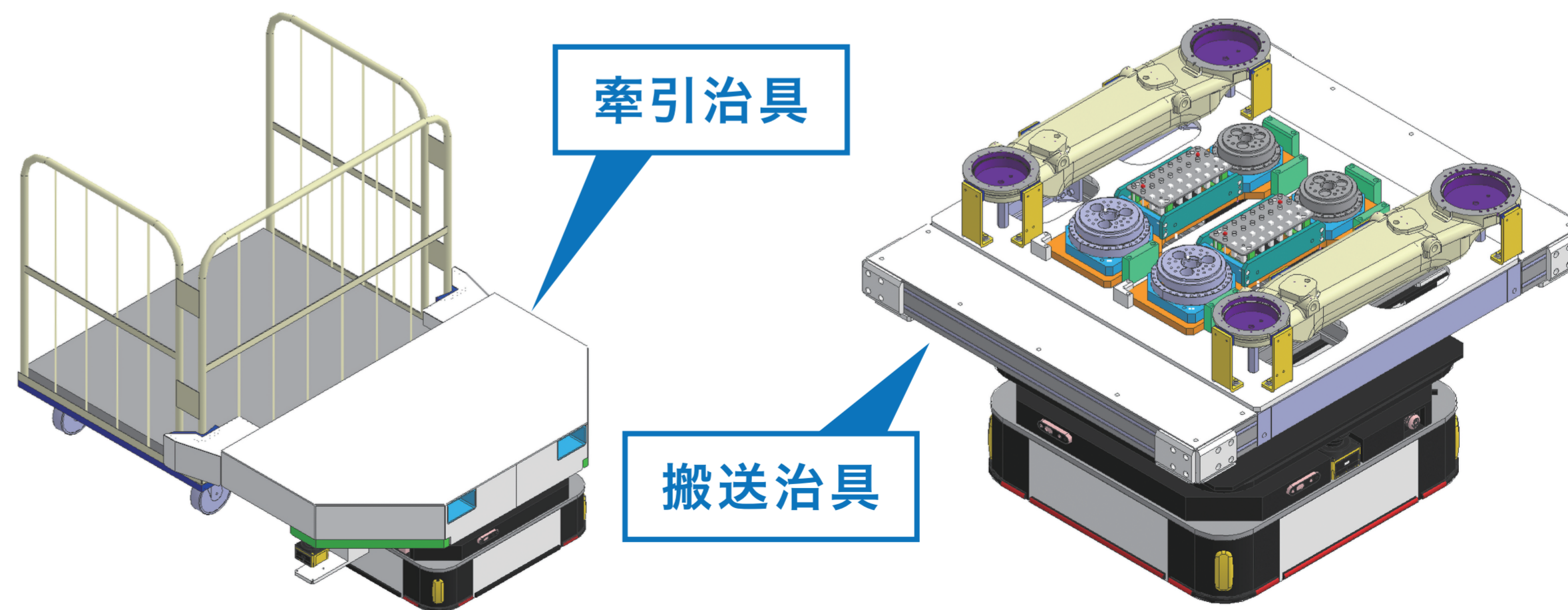
より狭い通路での搬送

- 車体幅720mm×720mmのコンパクトボディ
- 自社設計の4輪駆動により全方向移動の小回り動作



500kgの積荷を最速搬送

- 最大500kgの積み荷を最速搬送
- 当社最速の走行速度を実現
(従来機比1.4倍)



多種多様な搬送形態

- お客様の要望に応じて選択可能
- ワイヤレス給電にも対応

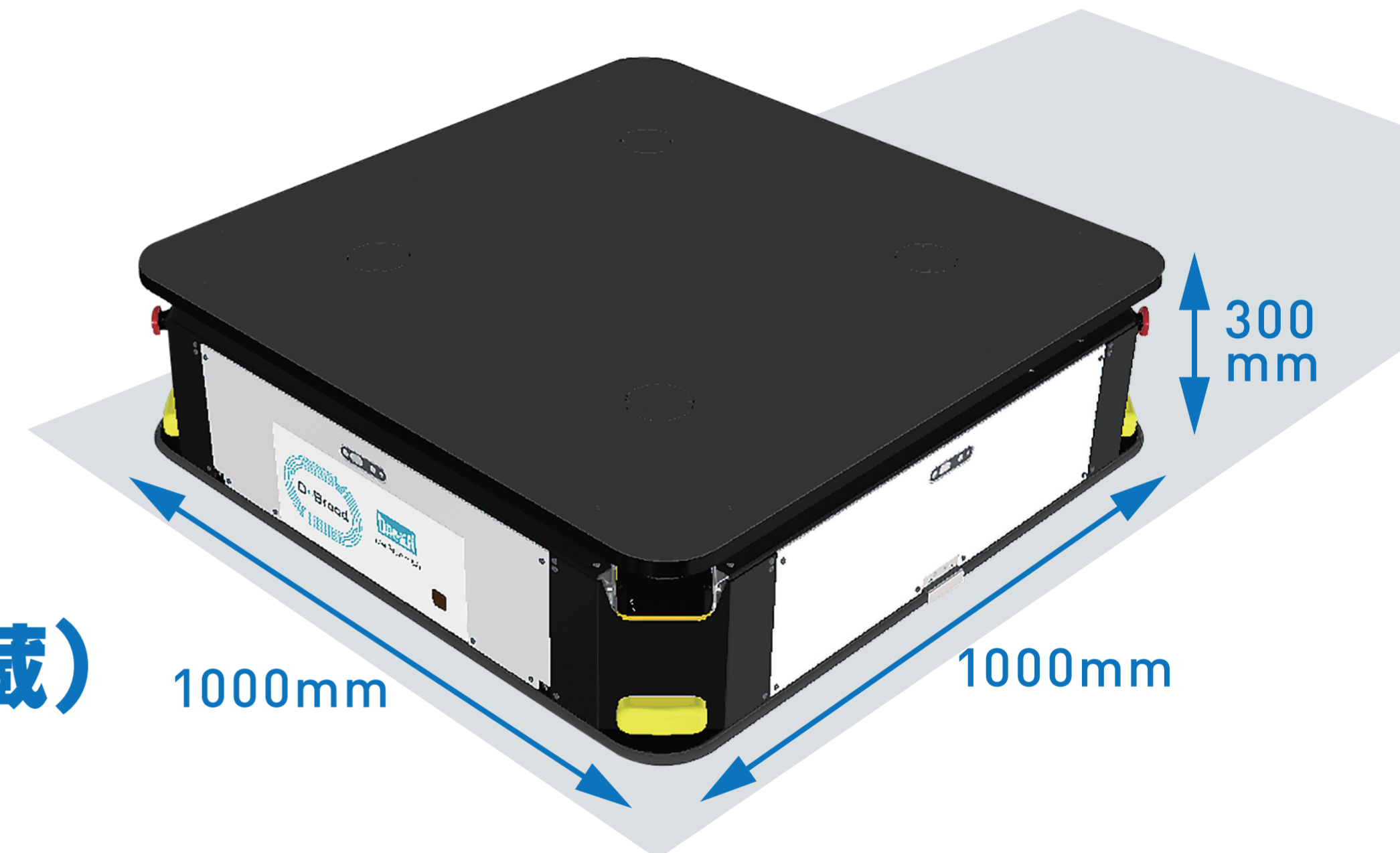
かご台車を牽引搬送

パレットを昇降搬送

搬送ロボット AiTran Lift

1m×1mのフットプリント

- 従来機比45%減、
1.1m×1.1mパレットにジャストフィット
- 正方フットプリントで進入方向自在



全高300mm(100mmリフト内蔵)

- 100mmのリフトアップ可能高さはそのままに
従来機比25%減の低床化、棚や台車への潜行がより容易に

高速安定搬送

- 従来機比1.5倍の走行速度向上、
全方位移動で最短距離を走行
- 四輪駆動で、傾斜や縞鋼板上などもらくらく走破

全方向移動を可能にする
特殊なホイール



中文



English
Edition



ケーブル内蔵ロボット FD-B100

高可搬・ケーブル内蔵

- 可搬重量100kgでハンドリング用途に好適
- ケーブル内蔵で干渉を防ぎ、ロボット姿勢自由度大

高密度設置可

- ケーブル内蔵でロボット間の干渉も抑止
- アーム構造の最適設計でスリム化

高速動作

- クラス最高レベルの動作速度を実現し、タクトタイム短縮に貢献



中文



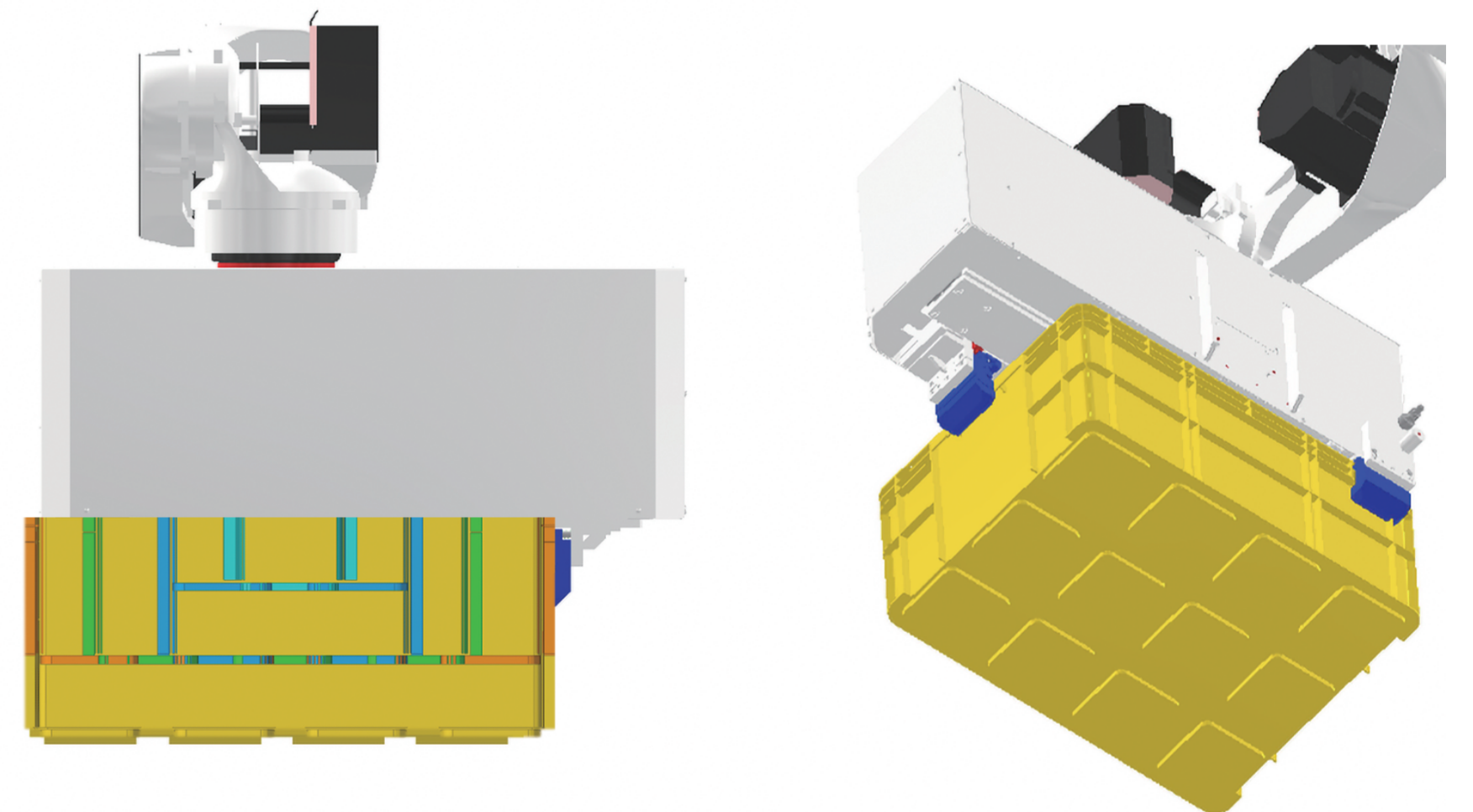
English Edition



ロボット コンテナ用ハンド

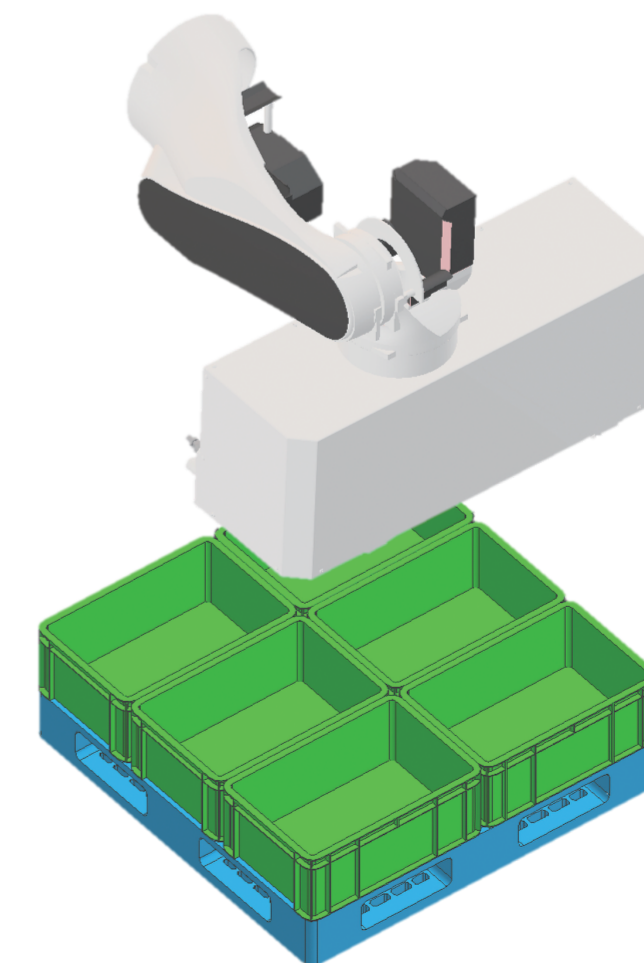
サイズの異なるコンテナにも対応

- チャック位置のシフト機能によりサイズの異なるコンテナをツールチェンジなしでピックアップ可能
- チャック爪の形状により、コンテナの向きに合わせてチャック可能



密着したコンテナでもピックアップ可能

- ロボットハンドの形状により密着して配置されたコンテナのピックアップ／プレースが可能



中文



English Edition





多様な搬送方法（移動ロボット）

マルチツール搭載の移動ロボット

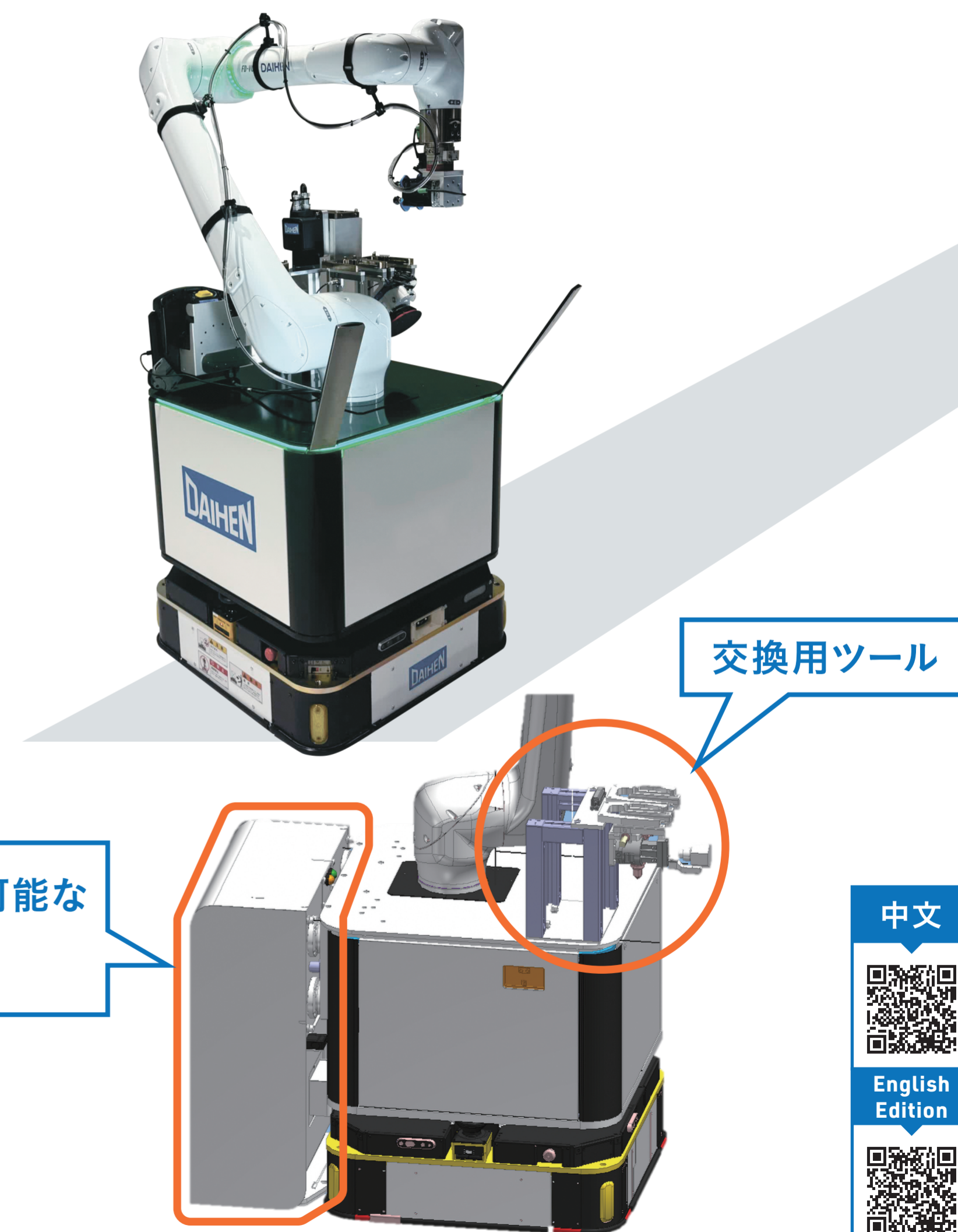
- 協働ロボットと搬送ロボットを組合せた移動可能なロボット
- 工程間搬送と各工程の自動化を1台で実現

最小限の投資で最大限の自動化

- アーム先端のツールを交換して複数作業を1台で自動化
- マルチツール搭載により、作業場所の変化にも柔軟に対応

高精度位置決め

- 充電器兼用のステーションで高精度位置決め
- ロボット側に位置補正のセンサ不要



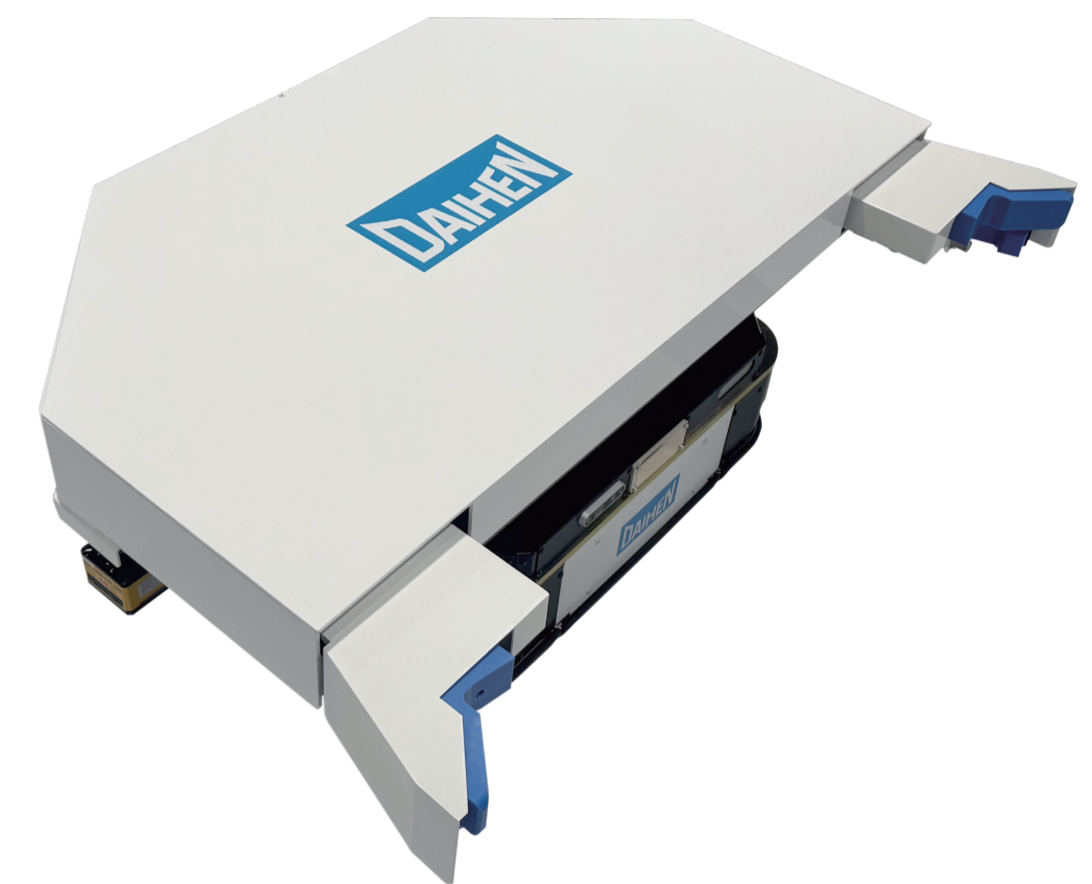
中文

English
Edition

多様な搬送方法（牽引搬送）

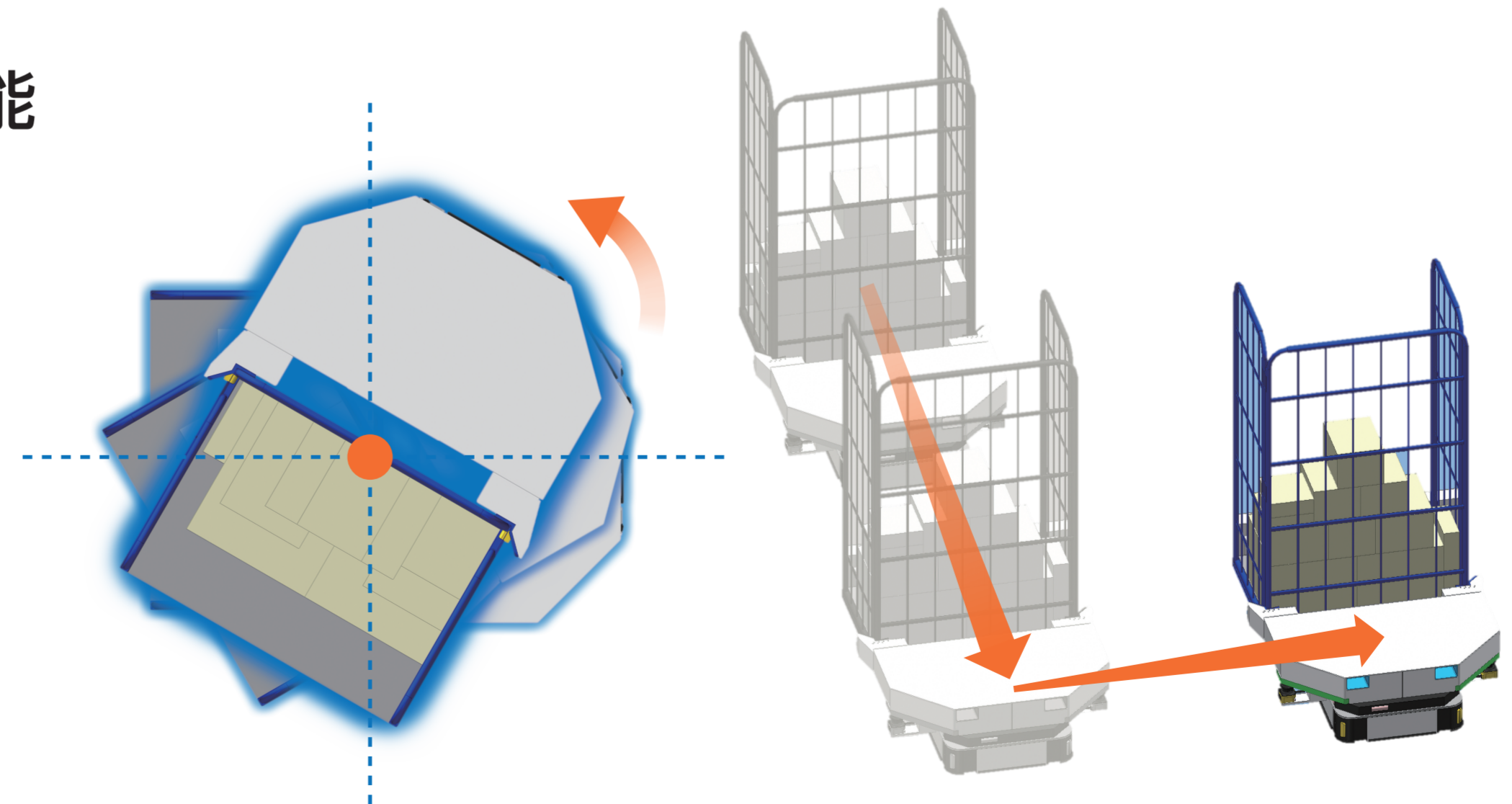
チャック機構による牽引搬送

- AiTran500とチャック機構を組み合わせ、牽引搬送
- サイドから連結するため、搬送物下への潜り込み不要



全方向移動

- 全方向移動により省スペースへの搬送可能
- 最小半径での旋回が可能
- 最短距離を走行できるためタクト短縮
- 位置決めが容易



中文

English
Edition