

# MAV<sup>®</sup> マルチセンシング自律搬送台車

## Datasheet



MAV<sup>®</sup>はあなたと協働するように設計された自律走行ロボットです。

MAV<sup>®</sup>は屋内作業用のマルチセンシング自律搬送台車です。自律的に物を運び、現場の中を自由に移動することができます。生産現場で働く人々の作業を楽にし、生産や作業を効率化する支援ロボットです。作業は連鎖的に行われているので、ベルトコンベアが止まると全体的な生産停止につながります。複数のMAVがあれば、故障したMAVを別のMAVと直接交換することができるため、生産を継続することができ、自律的なナビゲーションにより柔軟性も高まります。

### ロボットの一般的な仕様

|                     |                              |
|---------------------|------------------------------|
| 積載重量                | 1,500 kg                     |
| 常時電流                | 95A                          |
| アクチュエーション           | 差動駆動                         |
| 速度                  | 1.5 m/s                      |
| インターフェイス通信          | CAN                          |
| インターフェイス送信          | 1x イーサネット /1x CAN            |
| IP 分類               | IP54                         |
| 重量                  | 400 kg                       |
| 寸法                  | L1530xW910xH293              |
| 停止精度                | ±5mm                         |
| 安全レーザー<br>スキャナ 360° | PLd/カテゴリ3 (ISO 13849-1)      |
| ステータスインジケータ         | プログラム可能なステータス LED            |
| リフティングユニット          | 4 x 0-55mm á 400 kg, 4x4000N |

### バッテリー仕様

|       |               |
|-------|---------------|
| バッテリー | 48VDC/ 120Ah  |
| 供給電圧  | 400V, 50-60Hz |
| 充電時間  | 1h            |
| 使用時間  | 10h           |
| 誘導充電  | ✓             |

### ライフサイクル

|                    |              |
|--------------------|--------------|
| サービス間隔             | 12 Months    |
| T1 コンポーネント<br>有効期間 | min 36,000 h |
| T2 コンポーネント<br>有効期間 | min 25,000 h |

## センサー

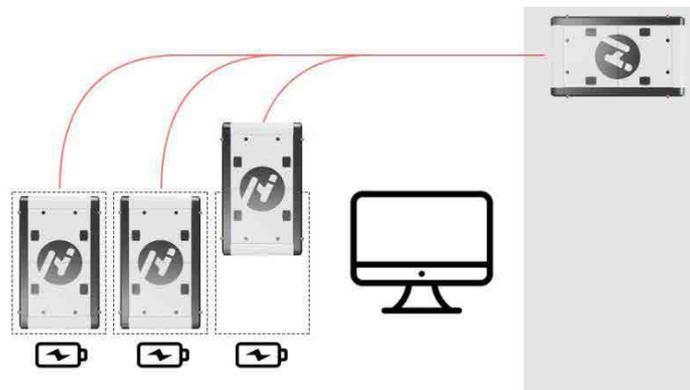
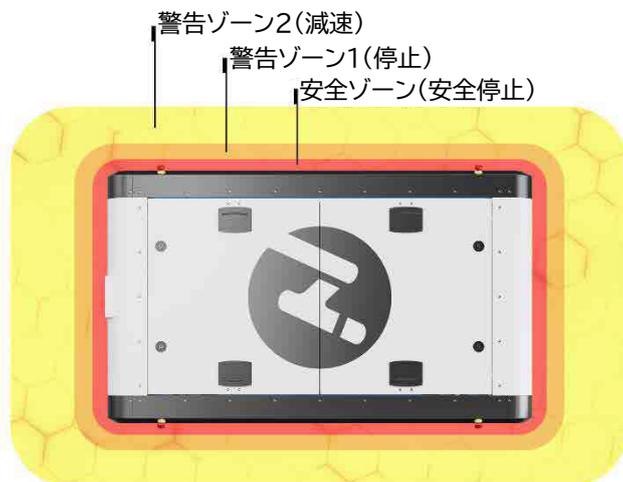
|      |                     |
|------|---------------------|
| ビジョン | 3D RGB-Dカメラ         |
| 安全性  | 触らずに人間を検出する安全なスキャナー |
| 音声認識 | 3D音声認識センサ           |

## ソフトウェア

|               |                                 |
|---------------|---------------------------------|
| オペレーティング システム | NRクルーズコントロール                    |
| オープンソース       | 第3社製アプリ、低次元コントローラへのアクセスとセンサーデータ |
| 安全機能          | 安全な人間検出、安全な速度制御                 |

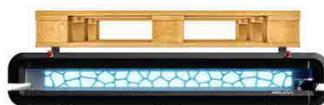
## プログラム機能

|               |  |
|---------------|--|
| スマート GUI      | NRクルーズインターフェース                                   |
| 高速プログラミング     | 音声制御、ジェスチャ制御                                     |
| 人間とロボットとの相互作用 | ビジュアル、オーディオ、およびフォースフィードバック、モーショントラッキング、PCベース GUI |
| 環境の視覚化        | ダイナミックマッピング (SLM)、パレット識別、動的障害物回避と軌道の再編           |
| フリートマネジメント    | フォーメーションドライビング、フリート監視ツール                         |



MAV® + MAiRA®

LARA® または  
MAiRA® の  
プラグアンドプレイの  
統合



MAV® 物流用



MAV® + LARA®



### 注:

当社は、事前に通知することなく、いつでも製品の技術的な変更を行う権利を有します。  
 ご注文の際には、それぞれの合意された所有権が決定的なものとなります。  
 NEURA robotics GmbHは、本文書の誤りや見落としについて一切の責任を負いません。

当社は、本文書および本文書に含まれるオブジェクトやイラストに関するすべての権利を留保します。  
 本書の内容の複製、第三者への開示、または利用することを禁じます。  
 本書の内容の一部でも複製、第三者への開示、または分解することは、NEURA robotics GmbH  
 の書面による事前の承諾がない限り禁じられています。