

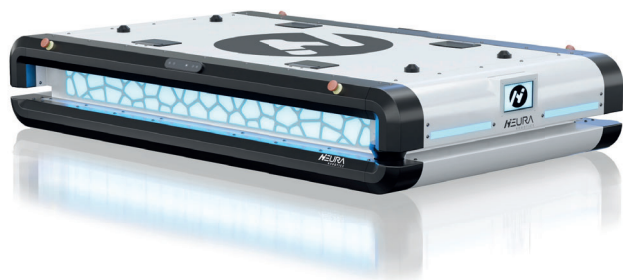
MAV

マルチセンシング自律搬送台車

Datasheet

世界で最もスマートで高性能なAMR。

MAVは、あらゆる種類の貨物を自律的に積み込み、移動させることで、インフラロジスティクスに革命を起こします。内蔵されたセンサーにより、周辺機器を追加することなく、障害物を安全に検知し、ナビゲートすることができます。MAVを協働ロボットやコグニティブロボットと組み合わせることで、強力なモバイルマニピュレーターソリューションが生まれます。



仕様	MAV 500	MAV 1500
積載重量	500 kg	1,500 kg
サイズ	L1255 mm x W678 mm x H294 mm	L1530 mm x W910 mm x H293 mm
重量	300 kg	400 kg
速度	1.5 m/s	1.5 m/s
アクチュエーション	差動駆動	差動駆動
通信インターフェース	CAN、Ethernet	CAN、Ethernet
送信インターフェース	1x Ethernet、1x CAN	1x Ethernet、1x CAN
IP分類	IP44	IP44
停止精度	±5 mm	±5 mm
360° 安全レーザスキャナー	PLd/カテゴリ3 (ISO 13849-1)	PLd/カテゴリ3 (ISO 13849-1)
ステータス表示	プログラム可能なステータス LEDs	プログラム可能なステータス LEDs
昇降ユニット	0 - 55 mm、4 x 125 kg	0 - 55 mm、4 x 374 kg

移動式マニピュレーターのソリューション



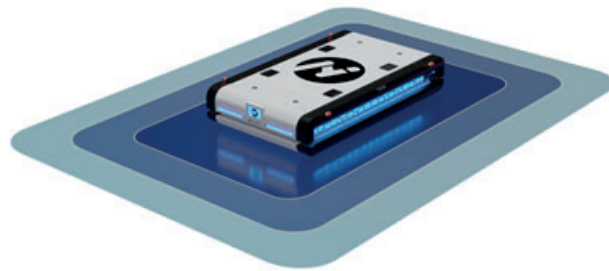
MAiRA もしくは LARAとの組み合わせ

フレキシブルな回転軸

パレットサイズの棚

センサー

検出機能	タッチレスで安全な障害物検知
安全性	レーザースキャナーで360°の視界を確保



■ 警告ゾーン2 (減速) ■ 警告ゾーン1 (停止) ■ セーフティゾーン (安全停止)

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	サードパーティアプリケーション、低レベルコントローラやセンサーデータへのアクセス
セーフティ機能	安全な人体検知、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
人とロボットのインターフェース	視覚、音声、フォースフィードバック、モーショントラッキング、PCベースのGUI
環境の視覚化	ダイナミックマッピング(SLAM)、パレット識別、ダイナミック障害物回避、軌道再プランニング
フリートマネジメント	フォーメーション運転 フリートモニタリングツール

ライフサイクル

サービス期間	12ヶ月
T1コンポーネント有効期間	最短 36,000 時間
T2コンポーネント有効期間	最短 25,000 時間

MAV 500バッテリー仕様

バッテリー	51.8 VDC / 60 Ah
供給電圧	230 V、50-60 Hz
消費電流	60 A
充電時間	1.2 時間
可動時間	5 時間
充電方式	手動、電磁誘導式

MAV 1500バッテリー仕様

バッテリー	51.8 VDC / 120 Ah
供給電圧	230 V、50-60 Hz
消費電流	60 A
充電時間	2 時間
可動時間	10 時間
充電方式	手動、電磁誘導式



株式会社日栄機工
NICHEIKIKOU CO., LTD



本社
愛知県豊田市竜神町東名45番地
0565-28-4120
<http://nichieikou.co.jp/>

MAV®の動画
が御覧頂けます

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。