

AGV ROBOT 移動型人協働ロボット



AGBOT

運ぶだけじゃない！
複雑な仕事もこなす！
1台で複数台分働く！

ロボットの使用環境は今後大きく変化していきます。これまでは固定されていたロボットですが、これからは自由に動き回り、人との協働性をさらに拡張していくと考えられます。しかしロボットが自由に動き回ることを制御するのは容易なことではありません。それは AGV の停止状態によりロボットの位置や姿勢などが常に変化するためです。「AGBOT」は不確定な状況の中でも確実な動作ができる移動型ロボットです。

AGBOT の特徴

人協働ロボットを搭載し 無軌道のフローを自由に走ります

- ★ 最大速度 30m/分の速度でロボットを移動！！
- ★ 人協働ロボットを採用し安全を確保！！
- ★ しかもワイヤレス給電で連続運転！！
- ★ AGV の停止精度に関わらず安定的にロボットを制御可能！！
 - ◆ 最大補正範囲 X : $\pm 60\text{mm}$ Y : 50mm θ : 10deg
 - ◆ 繰返し精度 $\pm 0.5\text{mm}$
- ★ 大量搬送機能で最大 50kg の収納棚を装備！！
- ★ サーバー機能で複数の AGBOT を制御可能！！

システムのご提案

三明はお客様に合わせた AGBOT システムをご提案します



1. 生産性を向上させるための運用システムを構築します
2. 生産管理と連携させたサーバーソフトを構築します
3. 安全管理に対するリスク・アセスメントを実施します

AGBOT1 台のシステムから大規模システムまで

お客様の工場のレイアウトやタクトタイム、ロボットが行う作業内容などに合わせ、AGBOT の走行性能の検証、台数の設定、給電計画、生産管理システムとの連携など、サーバーを活用した大規模なシステムから 1 台の AGBOT の利活用など、お客様の御要望に応じたシステムのご提案を致します。

システムのご提案とは

すべて三明がご提案致します

- ◇ 走行試験から必要台数の算出
- ◇ ルートティーチング
- ◇ 生産システムとのデータ連携
- ◇ ロボットティーチング
- ◇ 給電計画
- ◇ リスク・アセスメント

安全性
リスク・アセスメントのご提案

AGBOT 位置情報
アラーム情報
マシン情報

Wi-Fi
FROM TO

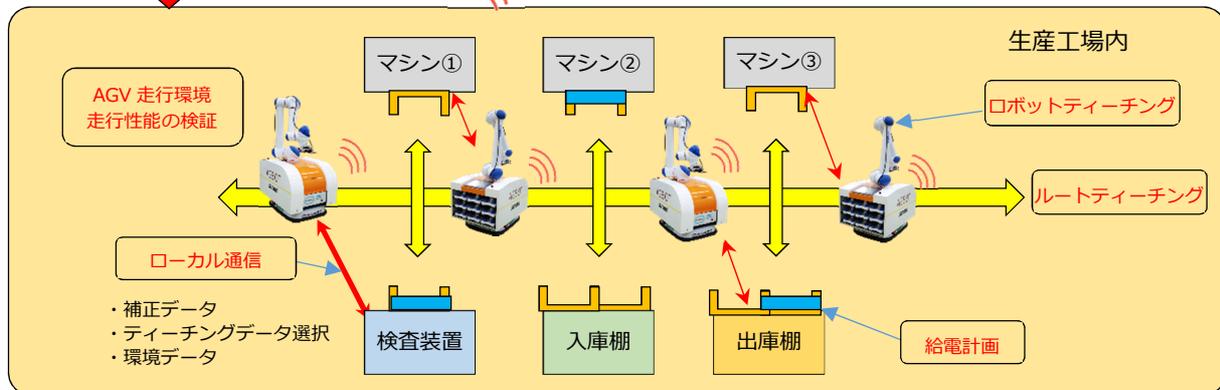
サーバー

共有データ

- ・ MAP データ
- ・ ロボットデータ
- ・ AGBOT 位置情報

お客様生産管理システム

運用管制システムのご提案



ワイヤレス給電

ダイヘン製 D-Broad 標準搭載

ワイヤレス充電で 24 時間の稼働を実現します

1. 位置ズレに強い
2. 据付が簡単
3. 作業中に充電



受電側プレート



送電側プレート

株式会社三明 <http://www.sanmei.co.jp>

〒424-0825 静岡県静岡市清水区松原町 6-16

電話：054 (353) 3271 FAX：054 (352) 1648

三明電子産業株式会社

電話：054 (335) 5588 FAX：054 (335) 5724