

# 協働ロボット搭載形 無人搬送車 ロコモファイ RocoMo-V

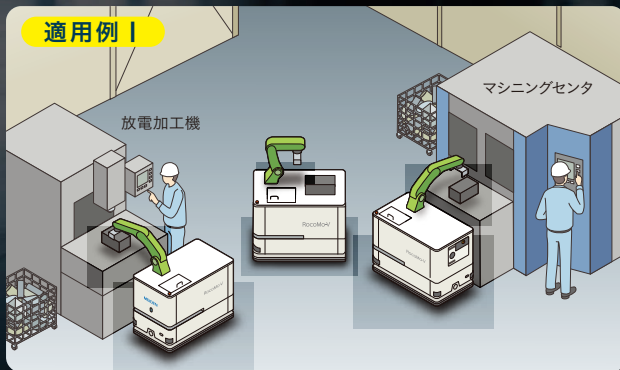
ファナック製協働ロボットを搭載し、  
多種多様な作業を実現。

人と同じ空間で作業ができるファナック製協働ロボットを搭載し、  
移動とマテハン作業を1台で行うことができる無人搬送車です。

## 特長

- 協働ロボットと無人搬送車を一体化し、  
多種多様なマテハン作業を実現。
- 安全柵なしで人とロボットの協働作業が可能。
- 自律走行形で床に誘導線の敷設が不要。
- ロボット動作時の揺れ抑制機構を搭載し、  
安定したハンドリングを実現。

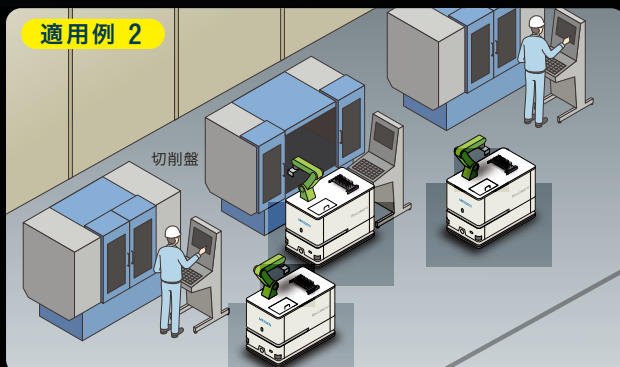
## 適用例 1



### 導入メリット

- 工具やワークを自動搬送
- 作業者と協働作業
- 生産変動に対応

## 適用例 2



### 導入メリット

- 加工材料を自動搬送
- 24時間稼働に対応
- 作業者と協働作業



RocoMo-V  
CR-14iA/L 型



RocoMo-V  
CRX-10iA/L 型

2021年4月  
発売

# 協働ロボット搭載形無人搬送車

## 誘導方式



### 方式説明

LiDARで周囲の環境を計測し、自律走行します。高精度な位置決めが必要な場合は磁気及びレーザー誘導を併用します。

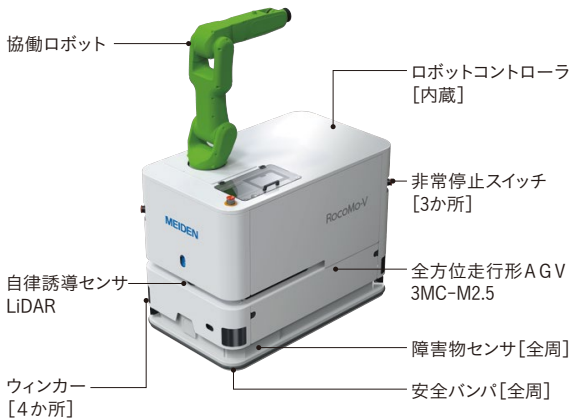
### 特徴

- ①環境地図を生成し、地図上に予め走行ルートを設定します。
- ②走行ルートの変更はパソコンで行います。
- ③誘導線やレーザー用反射板の設置は高精度の位置決めを必要とする場合に行います。



AGV操作部

## 仕様

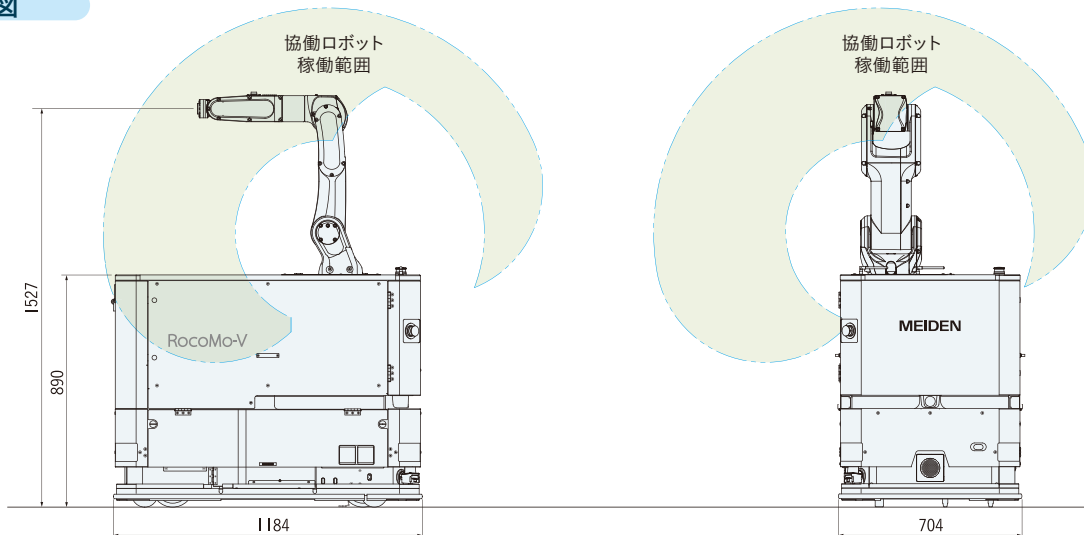


誘導方式	マルチ誘導式(磁気誘導、レーザー誘導、SLAM誘導)	
駆動・操舵方式	2輪速度差操だ輪方式	
走行方向	全方向(前後進、横行、斜行、スピンスター)	
許容積載質量	64kg(積載搬送物50kg、ロボット手首部可搬質量14kg)	
最高速度	前後進60m/min 横行30m/min	
無人搬送車	停止精度	±10mm(磁気誘導、レーザー誘導) ±50mm(SLAM誘導)
	登坂能力	2%(連続5m)
	路面条件	段差2mm以下、溝幅10mm以下、うねり7mm以下
	充電方式	自動充電
	安全装置	パンパ、障害物センサ、シグナルホーン、ウィンカー、非常停止スイッチ
	使用環境	温度0~40℃ 湿度20~80RH(結露なきこと)
ロボット	協働ロボット	ファナック株式会社製 CR-14iA/L
	制御装置	ファナック株式会社製 R-30iB MatePlus

SLAM : Simultaneous Localization and Mapping

LiDAR : Light Detection and Ranging

## 外形図



株式会社 明電舎

本社 〒141-6029 東京都品川区大崎 2-1-1 ThinkPark Tower  
電力応用事業部 産業物流推進部 Tel. (03) 6420-7730

[www.meidensha.co.jp](http://www.meidensha.co.jp)



### 安全に関するご注意

ご使用前に、「取扱説明書」又はそれに準ずる資料をよくお読みのうえ正しくお使いください。

■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。  
■本製品に関連して生じた損害の賠償につきましては、逸失利益、間接損害及び特別損害は除かせていただきます。  
※文中記載の会社名、商品名は、それぞれの会社の商標又は登録商標です。

この製品に関するお問い合わせは



PA33-3337B

2021年4月現在

2021-4ME(2.6L)1L