

自律型移動ロボット

HiMoveRO(ハイモベロ)

協働ロボットの自律移動を実現

1. 自律移動機能による生産性の向上

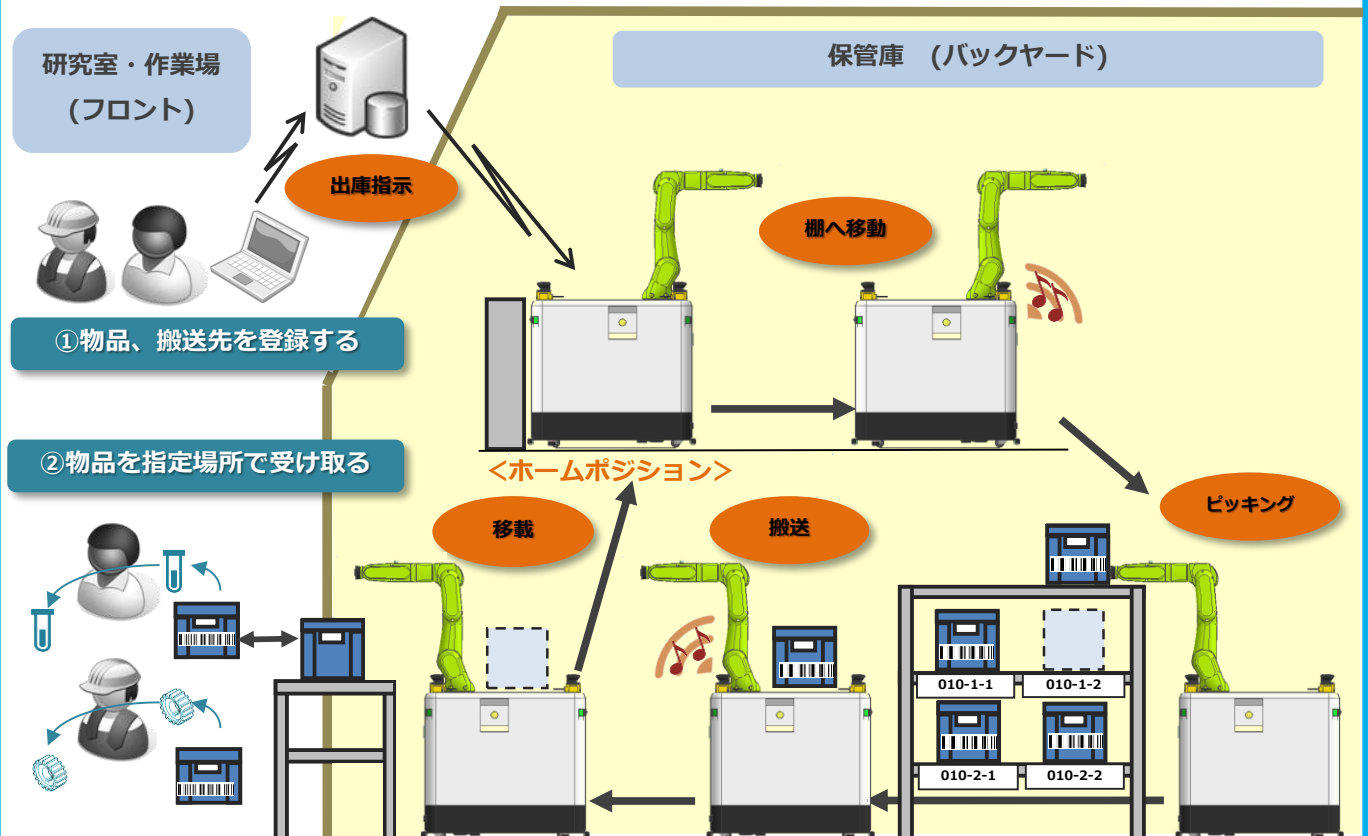
- 1)自己位置推定機能と登録された地図情報をもとにポイントを正確に移動
- 2)1台の協働ロボットによる複数作業の実現により生産性を向上

2. 設備のレイアウト変更に対応

- 1)床面に反射テープ、磁気テープ等の誘導線が不要
- 2)工事に伴う時間やコストを抑え、柔軟かつ迅速に対応可能

3. 安全設計

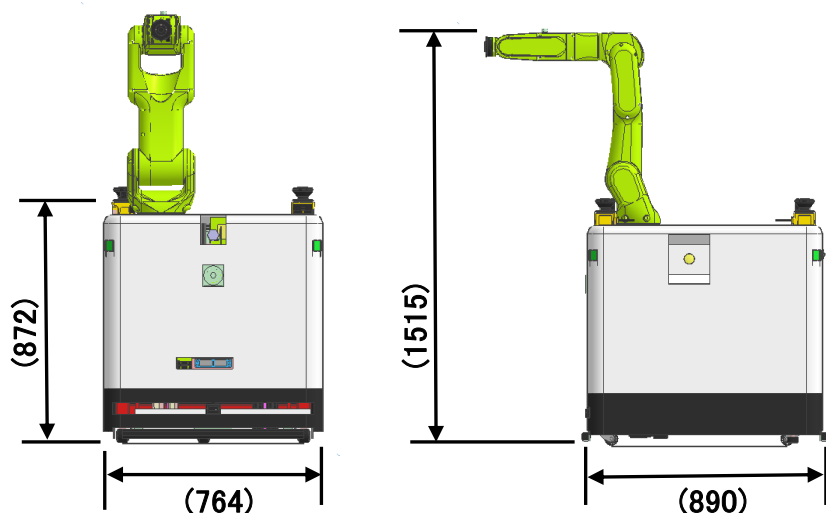
- 1)衝突防止センサ、バンパー、ウインカー等を標準搭載




適応例：指定された物品をピックアップ～搬送～配膳

仕様項目	仕様内容
搭載ロボット	ファナック社製 小型協働ロボット CR-7iA/L、CR-14iA/L (可搬重量 7kg、14kg、リーチ 911mm)
走行方式	2輪速度差方式
走行速度	30m/分(最大:60m/分)
誘導方式	地図作成・位置認識方式
停止精度	±30mm以内 (オプションの単眼カメラを使用することにより±10mm以内)
進行パターン	前進、後退、スピントーン
充電方式	バッテリー手動交換/自動充電(オプション)より選択
バッテリー	鉛バッテリー/リチウムバッテリー(オプション)より選択
通信方式	無線通信 (IEEE802.11ac/11n/11a/11g/11b)
安全機能	ウィンカー(前・後)、スピーカー(前)、障害物検知センサー(2カ所、360°)、バンパー(前・後)、一時停止ボタン(左・右)、非常停止ボタン(後)
使用環境条件	一般屋内環境 (気温 0~40℃、湿度 20~80%、結露が発生しない場所)
オプション	リチウムバッテリー対応、コンプレッサー、自動充電、 障害物検知センサー(前面下部)

1. 「HiMoveRO(ハイモベロ)」は日立プラントメカニクス登録商標です。
2. リーフレットに記載の仕様・内容・外観は、製品改良により予告なく変更する場合があります。




外観図

 株式会社 日立プラントメカニクス

営業統括本部 メカトロニクスシステム営業部

〒170-6039 東京都豊島区東池袋三丁目1番1号 サンシャイン60 39階

TEL:03-5956-1301 FAX:03-5956-1303

 安全上の注意 ご使用前に取扱説明書をよくお読みのうえ、正しくお使いください。

国内用. HPM-M8-04. 2019-09