搬送ロボット

川田建設では、作業負担軽減や省人化を図ることを目的として、資材・機材等の自動搬送や搬送サポートを行うための小型搬送ロボットを開発しました。

特徴

- 4輪駆動及び大径タイヤを採用することで屋外不整地での走行が可能です。
- 小型軽量ながら、最大積載重量200kg、最大牽引重量1000kgの搬送が可能です。
- バッテリを搭載し、約8時間の走行が可能です。
- 様々な運転モードに対応します。
  - ✓ 手動操縦：本体の操作レバーやゲームパッドで操縦が可能
  - ✓ **人追従**　：人を検知し、追従して走行することが可能
  - ✓ **自動走行**：自己位置推定を行い、指定座標への移動が可能



搬送ロボット

KAWADA CONSTRUCTION CO.,LTD.

運転モード

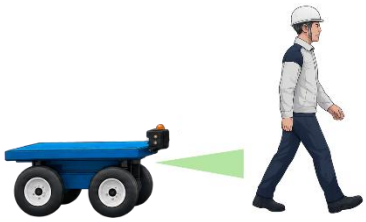
① 手動操縦モード

本体設置の操作レバーでの直接操作や、
ゲームパッドでの遠隔操縦が可能です。



② 人追従モード

人の足元を検知し、一定距離を保ち
ながら追従して走行します。
人が立ち止まるとロボットも停止します。



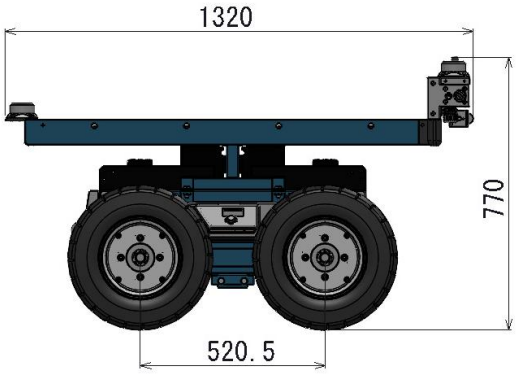
③ 自動走行モード

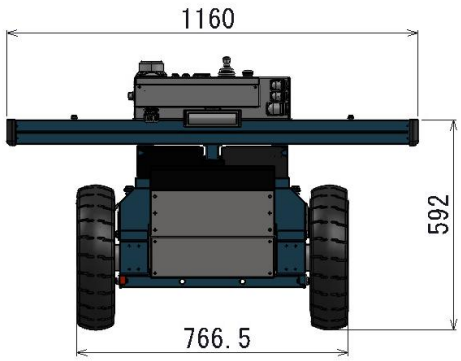
LiDARで作成した地図上で自己位置推定を
行い、指定した目標座標へ移動します。
障害物を検知すると自動で停止します。



仕様

主要仕様表	
駆動方式	4輪駆動、超信地旋回可能
寸法	全長 1320×全幅 1160×全高 770 [mm]
重量	180 [kg]
最大積載重量	200 [kg]
最大牽引重量	1000 [kg]（ヒッチボール搭載）
最大速度	0.8 [m/sec]（＝2.9 [km/h]）
登坂能力	20 [度]（100 kg 積載時）
電源	バッテリ搭載
連続運転時間	約 8 時間（運転条件による）
走行モード	手動操縦、人追従、自動走行
主要センサ	LiDAR、IMU





川田建設株式会社 イノベーション推進部
〒324-0037 栃木県大田原市上石上1848 那須テクノセンター
TEL：0287-55-2536
URL：https://www.kawadaken.co.jp/

※本開発品は改良などのため予告なく変更する場合があります。

202610:初版