## 前後左右移動クローラー



- ◎不整地 (段差 / 登坂)、悪路での走破性
- ◎狭い場所でも姿勢を変えず「方向転換」
- ◎大きな旋回動作をする必要がなく、 方向転換時に滑りが発生しない (位置誤差が発生しにくい)
- ◎横方向の位置調整が簡単

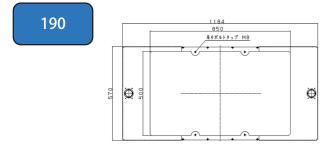
## 制具仕样

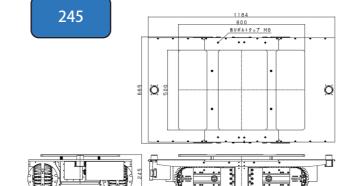
項目	諸元	
種類	190	245
移動機構	前後左右移動クローラー	
積載量	最大 500kg(カゴ車 / 台車 / パレット含)	
牽引	牽引も可 (特注対応)	
段差乗り越え	15mm	25mm
登 坂	8% (5°)	
通過可能溝幅	150mm	
サイズ	W570×D1184×H190mm	W665×D1184×H245mm
潜り込み可能高さ	195mm以上	250mm 以上
リフター上昇ストローク	0 ~ 15mm	
走行速度	最大 2km/h( 前後方向移動 )	
	最大 0.5km/h( 左右方向移動 )	
自 重	130kg	150kg
バッテリー	リチウムイオンバッテリー ( 容量:480W(充電式))	
稼働時間	2 ~ 4h	
レーザーセンサー	前後各 1 台搭載	
本体無線通信規格	Wifi(IEEE802.11n/a(W52/W53/W56)/b/g 規格準拠)	
手動操作方法	専用ジョイステック(無線規格:920MHz 特定小電力無線)	
自動走行方法	ランドマーク式自動走行(ランドマーク:固定ポール)	

- ※1 使用環境により、性能が発揮できない場合があります。詳細はお問合せください。※2 製品仕様は予告なしに改良・変更を行うことがありますので、詳細はお問合せください。
- ※3 本製品仕様は 2020 年 4 月以降納品から適用されます。

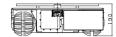
## 外観図

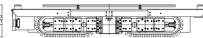
(単位:mm)





●本カタログの内容、テキスト、画像等の無断転載、無断使用を固く禁じます。







## ▶2= 工業株式会社

サイエンス事業部 クローラーロボット部 〒441-8510 愛知県豊橋市明海町 1 TEL: 0532-25-3510 FAX: 0532-25-3509



