

仕様

型番	AMR-ALI010	走行制御方式	SLAM (ガイドレス)
寸法 (幅 x 奥行 x 高さ)	450 x 450 x 300 (mm)		ライトレース
本体重量	27.5kg (バッテリー込み)		2D マーカー (アップデート予定)
搬送重量	30kg	操作アプリケーション (端末は付属しません)	Web アプリ (Chrome, Safari ブラウザ推奨)
最大速度 ※	0.5m/s (1.8 km/h)		スマートフォン, タブレット, PC 対応
搬送重量に対する	30kg まで 5 mm	外部インターフェイス	LAN (Ethernet) ポート
段差乗上能力 ※	10kg まで 10 mm		非常停止スイッチ用コネクタ
登坂能力 ※	1.1°		GPIO コネクタ
停止位置精度 ※ (ライン or マーカー使用時) ※	± 75 mm (繰り返し精度 20mm 以内)		バッテリー電圧電源 出力
センサー	カメラ, 障害物センサー クリフセンサー LiDAR (レーザースキャナー)		バッテリー電圧電源 リレー出力
連続使用时间 ※	8 時間または 5 km		DC5V 出力, DC5V リレー出力 (USB Type-C)
充電時間	5 時間 (0% から 90% まで)		Wi-Fi ① IEEE802.11 ac/n/g/b 2.4GHz/5GHz
主要ハードウェア	有機 EL ディスプレイ フルカラー LED ランプ (ステータス表示) スピーカー, 非常停止スイッチ	本体付属品	Wi-Fi ② IEEE802.11 n/g/b 2.4GHz
			リチウムイオンバッテリー (DC24V 22Ah カートリッジ式)
			バッテリーチャージャー (AC100~240V 入力)

※ 路面環境等使用状況による

オプション品

リチウムイオンバッテリー	DC24V 22Ah(528Wh)	天板用クッションゴム	KeiganALI 天面に取付可能な 緩衝用ゴム (丸型・4 枚)
バッテリーチャージャー	AC100~240V 入力	LED 反射シート	LED ランプの視認性向上用反射シート
3030 アルミフレーム 取付セット	KeiganALIの天面に取付可能な 口の字型アルミフレームキット (30mm x 30mm 角フレーム)	GPIO ハーネス	KeiganALI の上部コネクタに 取付可能なハーネス (GPIO 入出力用)
		ラインテープ (青)	幅 50mm x 長さ 33m



〒619-0238 京都府相楽郡精華町精華台 7-5-1 けいはんなオープンイノベーションセンター 205 株式会社Keigan

商品に関するお問合せは URL または QR コードから
keigan-ali.com



現場ですぐに使える自律移動ロボット

KeiganALI



はじめまして KeiganALI です あなたの荷物を運びます



素早く簡単に使える自律移動ロボット

お手持ちのスマートフォンやタブレットからアプリを使用して素早くセットアップを開始できます。地図やタスクの設定もアプリを用いて直感的に行うことができるためレイアウトや作業内容の変更にも迅速に対応できます。

洗練されたデザイン

KeiganALIは素早く簡単に使える人と一緒に働く協働ロボットです。

産業用でありながら親しみやすく白と黒を基調とした美しいデザインに仕上げました。

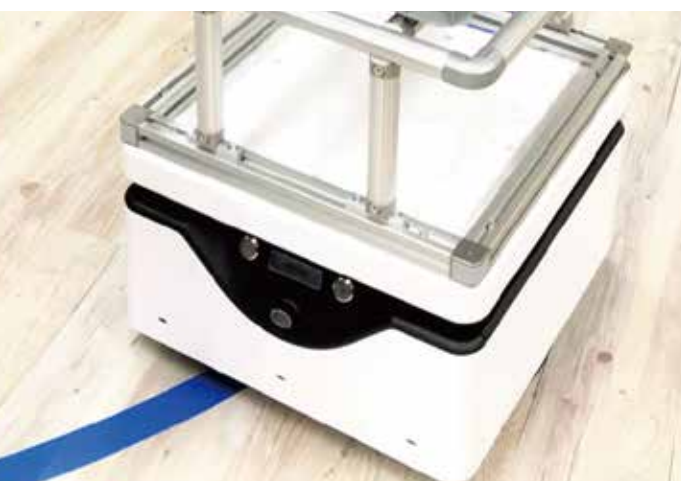


障害物を自動で回避

KeiganALIはSLAM技術を採用し、高速なマップ作成と自己位置測位を行います。LiDAR(レーザースキャナー)と複数の障害物センサーを搭載しており、人や障害物を自動で避けながら荷物を運びます。

カスタムロボットをつくろう

KeiganALIは様々な機器の搭載を想定しています。本体天面にある複数のネジ穴には、アルミフレームなどを簡単に取付可能です。24V(バッテリー電圧)・5Vの電源取だし、動力遮断スイッチ、GPIO、LANポート、Wifiも使用可能です。開発者向けAPIの公開も予定しており複数のKeiganALIによる群制御などスケールアップも可能です。



ライントレースにも対応

地図を作成して自律移動を行うガイドレス運転だけでなくカメラによるライントレース(床面のライン追従)による高精度な走行も可能です。

安価なラインテープを使用しますので、一般的な磁気式テープの場合と比べて、現場の初期投資を抑えることができます。

KeiganALIは様々な場所で自動化に貢献する為に開発しました

