

参考出展 開発中

機器資材等の搬送用ロボット Carryf (キャリフ)

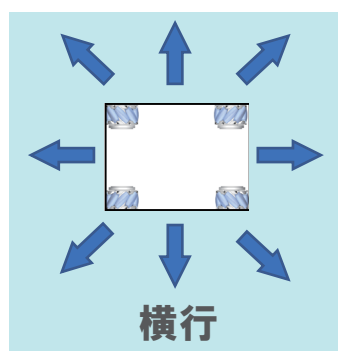
AKT/O

アクティオ

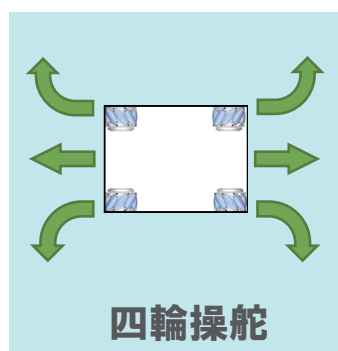


積載荷重 5t

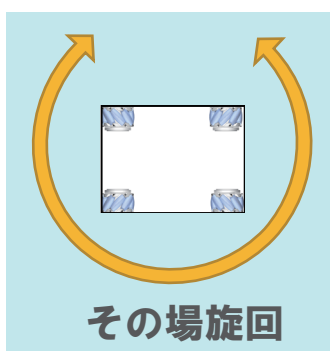
走行機能 メカナムホイール



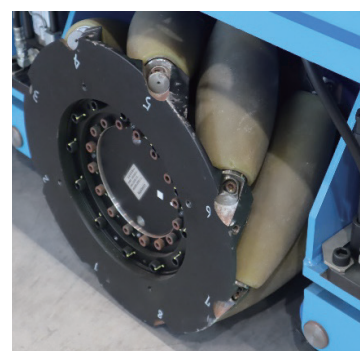
横行



四輪操舵



その場旋回



パッシブなバレルが斜めに取り付けられており、車輪を回転させた際に地面から受ける力（地面に対する駆動力の反作用）が斜め 45 度に発生

投入効果



JFE 工場内において
「**50% 作業員の削減**」を確認
※JFE エンジニアリング施工実績



JFE



岡谷鋼機

段差乗り越え



※段差は 200mm

乗り越え最大高さ **200mm**

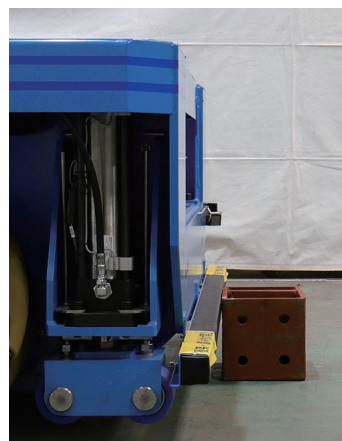
※片側4本の補助輪の昇降によって段差乗り越えを行う

安全装置



〈エリアセンサー〉

対角 2 か所に設置し、全周囲を監視
センサーで障害物を検知した場合、
音による注意喚起を行なう



〈バンパースイッチ〉

前後 2 か所に設置
バンパーに障害物が触れる事で
非常停止する

積載荷重	(kg)	5,000
コントローラ		無線式 (ゲームパッド / ロジクール製)
安全装置	バンパースイッチ	検知場所: 前後 効果: 非常停止
	エリアセンサー	検知範囲: 周囲 50cm 以内 効果: 注意喚起
傾斜条件		7度以内 (空荷状態)
踏面条件		敷鉄板、コンクリート
質量	本機	(kg) 3,097
	嵩上げ台	(kg) 189

株式会社 **アクティオ**



<https://www.aktio.co.jp>