

2023年

2月

新商品・ おすすめ商品

A K T I O

アクティオ

NEW



重量物吸着搬送機械 グラスワーカー

建築工事向け

■ ガラスや建材パネルを吸盤で吸着し、そのまま窓枠や壁面にはめ込む自走式マニピュレータ。リモコンで操作ができ、吸着している部分が水平移動するため、はめ込む際の微調整が可能です。

商品コード	DFL 06251 001	DFL 11251 001	DFL 12003 001
型式	GW625	GW1125	UPG1200
最大可搬重量 (kg)	625	1,125	1,200
寸法 (L×W×H) (mm)	1,930×830×1,660	2,282×951×1,953	1,843×1,028×468
質量 (カウンタウエイト含む) (kg)	1,060	1,500	190

NEW



伸縮搬送設置リフター ECoCa(エコカ)

建設現場・工場向け

■ リモコン操作で自由に移動ができ、3tまでの機器の運搬・据付けが1台で出来ます。
■ 運搬する機器や現場の通路幅に合わせて本体のサイズを変えることが可能です。

商品コード	DDT 30003 001	連続運転時間 (h)	4
可搬質量 (kg)	3,000	寸法	全長 L (mm) 2,940
電源 (バッテリー)	リン酸鉄リチウムイオン DC24V/2,739Wh	※全縮時	全幅 W (Xビーム短/長) (mm) 1,740/2,180
充電入力	電圧 (V) 単相 AC200/220 (±10%以内)		全高 H (mm) 2,000
	電流 (A) 8	本体質量 (kg)	3,260

NEW



自走式鉄筋結束ロボット トモロボ

鉄筋工事向け

NETIS登録番号 SK-200003-A

■ 電動工具を2台セットするだけで、鉄筋工事における結束作業を自動化できるロボット。補強筋など、ピッチの変化にも自動対応します。

商品コード	LH3 1030A 001	運転時間 (連続) (h)	12 ※1
対象鉄筋径	φ10、φ13、φ16	結束パターン	全結束、チドリ結束、2つ飛び結束
結束タクト (s)	2.7(200mmピッチ、1ヶ所あたり)	寸法	全長 L (mm) 690
配筋ピッチ (mm)	100 ~ 300 内で 25 ずつに対応		全幅 W (mm) 630 ~ 930
ピッチ誤差 (mm)	±20		全高 H (mm) 600
動作環境 (温度) (°C)	0 ~ 40	質量 (kg)	38.5 ※2

※1 200mmピッチ使用、バッテリーフル充電時、環境温度25度の場合。 ※2 結束機は含みません。

※トモロボは建口ボテック株式会社の商標です。

おすすめ



根こそぎ切るソー

造園工事向け

■ 街路樹切断後、残った切り株をバックホーに付けたホールソーでくりぬくことができます。
■ 低騒音かつ街路ブロックを傷めずに施工可能です。

商品コード	MG2 20000 001	MG2 20250 001	ビット数	9
クラス (m ³)	0.2 ~ 0.25		寸法	ホール外径※ビット含む (mm) 704
型式	HS-20M2	—		ホール内径※ビット含む (mm) 590
ホールソー回転速度 (回転/分)	14 ~ 33		質量 (kg)	550
最大掘削深さ (mm)	800			

※基本はアタッチメントと専用バックホーのセットです。対応機種は共用配管仕様バックホーとなります。また、「根こそぎ切るソー」用の電気配線等が必要です。

株式会社アクティオ

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


レンタルします！

重量物吸着搬送機械

グラスワーカー

GW625/1125 UPG1200

AKT/O

アクトィオ

グラスワーカーは建設工事や設置工事(ガラス設置、ボード設置など)重量物の持ち上げ・下げ・回転・移動・設置などの工事に最適な、新タイプの自走式マニピュレータです。

持つ
運ぶ
設置する



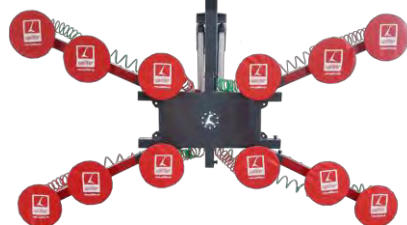
GW1125

安全機能

- ・ モーメントリミッター (過負荷防止装置) による過負荷検出機能
- ・ 独立した2系統の吸着回路
- ・ ダブルスイッチによる吸着オフ操作
- ・ 吸着状態をリモコン上ディスプレイにてお知らせ
- ・ 後進時における背面壁との挟まれ防止機能
- ・ 操作コントローラに非常停止ボタンを装着
- ・ 横転防止のためのアウトリガー付き
- ・ 走行時の車輪落下防止センサー (GW1125のみ)

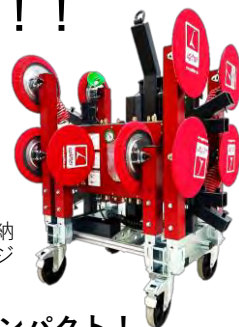
UPG1200

クレーン揚重でのガラス吸着が可能に！！



本体展開イメージ

- ・ 吊り上げ能力1,200kg
- ・ リモコン操作で角度変更可能
- ・ 揚重にて使用可能

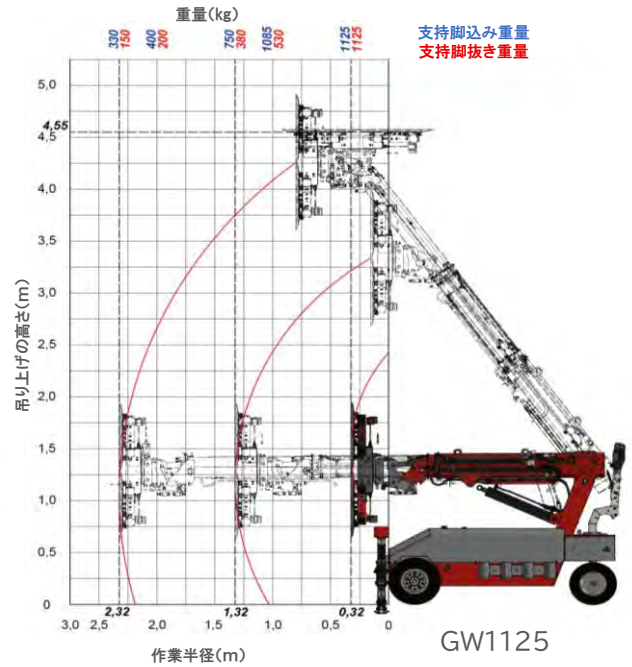
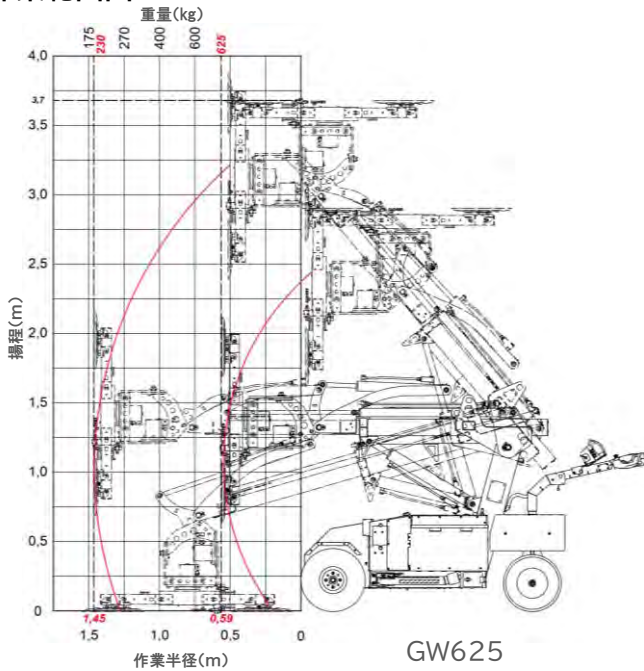


本体格納イメージ

・ 収納ラック付きで移動ラクラク・コンパクト！

商品コード	DFL 06251 001	DFL 11251 001	DFL 12003 001	
呼称	グラスワーカー			
メーカー	前田製作所			
型式	GW625	GW1125	UPG1200	
吸着システムのチルト角度 (度)	前方95/後方45	前方93/後方26	90	
左右オフセット量 (mm)	片側±50		—	
真空クrossの回転角度 (度)	左右120		—	
真空クrossの左右旋回角度 (度)	±90/-30	±22.5	—	
稼働時間 (h)	6~8		—	
充電時間 (h)	10		7	
周波数 (Hz)	50/60兼用			
電圧 (V)	100			
吸着パット個数 (個)	6	12		
吸着パット許容重量 (kg/個)	100			
最大可搬重量 (kg)	625	1,125	1,200	
寸法	全長 L (mm)	1,930	2,282	1,843
	全幅 W (mm)	830	951	1,028
	全高 H (mm)	1,660	1,953	468
カウンタウエイト質量(kg) × 個数	15 × 18(270)	15 × 20(300)	—	
カウンタウエイトを除外した質量 (kg)	790	1,200	—	
総質量 (カウンタウエイトを含む) (kg)	1,060	1,500	190	

■作業範囲図



本機の取り扱いについて

- 本機の運転操作は、操作資格を有した者が操作を行ってください。取扱説明書の内容をよく理解した上ご使用ください。
- 本機は水濡れ厳禁です。
- 動線上や、ワークの下にモノや人が無い事を確認の上操作を行ってください。
- 吸着を行う場合は、対象製品に対して予め吸着テストを行ってください。行わないと落下等の恐れがあります。



レンタルします！

機器の運搬・据付に使用

伸縮搬送設置リフター ECoCa

AKT/O

アクティオ



- 3t までの機器の運搬・据付を1台で実施
- 機器に合わせて、3方向の自動伸縮機能
- 3種類の走行モード
 - ・ 四輪操舵 (4WS)
 - ・ 平行移動
 - ・ 超信地旋回
- リモコンで操作可能



投入効果

清掃工場における約 2t の機器据付工程において
「60%の省人化」「85%の時間短縮」を確認

※JFE エンジニアリング施工実績

伸縮機能



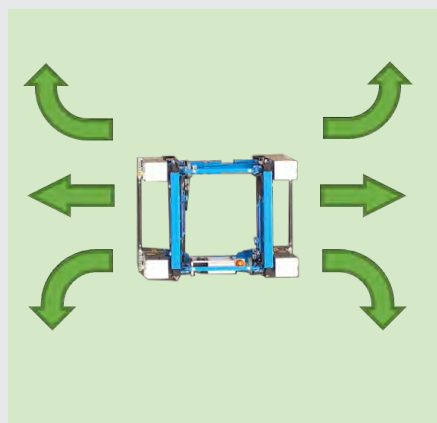
X 軸 : ① 1.4m ~ 1.8m (伸縮幅 : 0.4m)
② 1.8m ~ 2.4m (伸縮幅 : 0.6m)

※②はオプションの X ビームに換装時

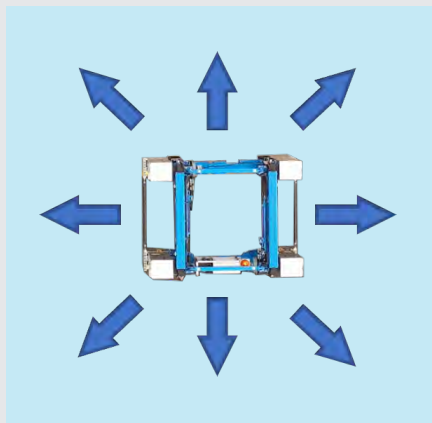
Y 軸 : 3.0m ~ 3.7m (伸縮幅 : 0.7m)

Z 軸 : 2.0m ~ 3.2m (伸縮幅 : 1.2m)

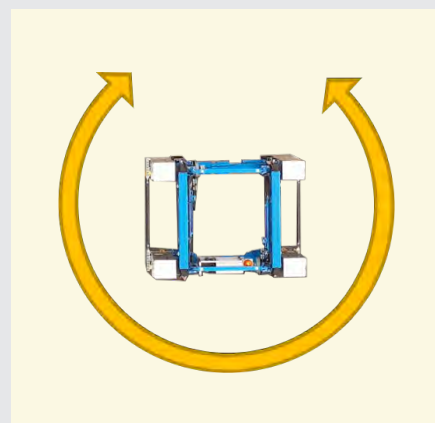
走行機能



四輪操舵（4WS）



平行移動



超信地旋回

補助輪機能・安全装置



荷重分散、衝撃緩和
段差乗越機能（約 100mm）



回転灯及び
音響装置



非常停止
ボタン



バンパー
スイッチ

商品コード	DDT 30003 001		
可搬質量 (kg)	3,000		
電源 (バッテリー)	リン酸鉄リチウムイオン DC24V/2,739Wh		
充電入力	電圧 (V)	単相 AC200/220 (±10%以内)	
	電流 (A)	8	
連続運転時間 (h)	4		
寸法 ※全縮時	全長 L (mm)	2,940	
	全幅 W (Xビーム短 / 長) (mm)	1,740/2,180	
	全高 H (mm)	2,000	
本体質量 (kg)	3,260		

株式会社 アクティオ

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



レンタルします！

NETIS 登録番号 SK-200003-A

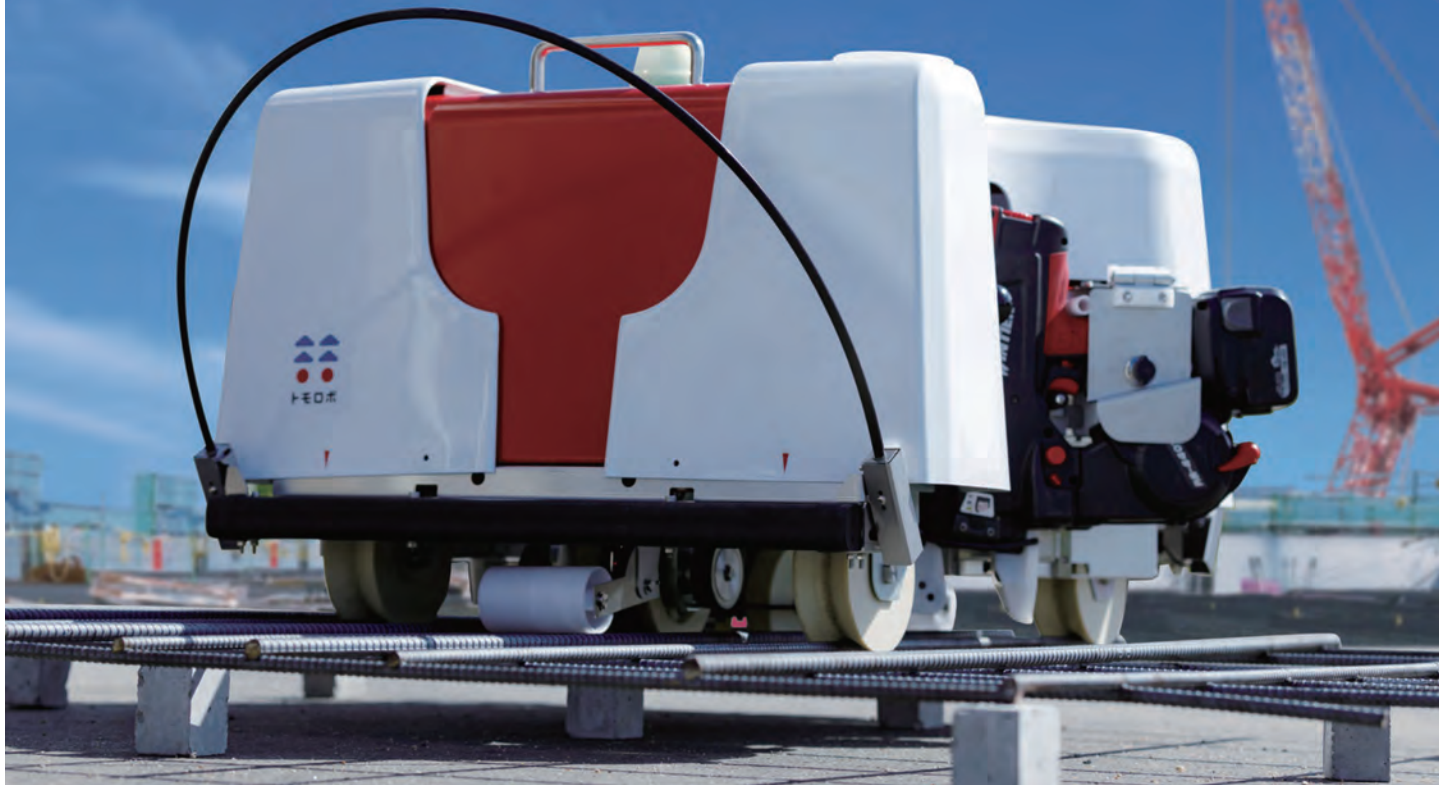
AKT/O

アクティオ

人と共に働く！

自走式鉄筋結束ロボット トモロボ

土間・スラブなどの単純な結束作業から職人を解放し、より高度な作業への注力を可能にする「職人力発揮ツール」



作業効率

単純作業を自動化することで
作業員一人当たりの生産性を向上できます。
(28tの単純土間工事の場合)

	1日目	2日目	3日目	4日目	5日目
在来方法 職員 1人×5日 作業員3人×5日 30人工	採取・場内運搬 	場内運搬・仮止めの スペーサー設置 	仮止め・結束 スペーサー設置 	結束 	結束 ダブ仕舞い
トモロボを利用 職員 1人×5日 作業員5人×2日 3人×1日 2人×1日 1人×1日 21人工 + トモロボ 4台2日	採取・場内運搬 	場内運搬・仮止めの スペーサー設置 	仮止め・結束 スペーサー設置 	結束 	ダブ仕舞い
			ロボット班	ロボット班	

1ヶ所2.7秒以下で結束(200mmピッチ使用時)

特徴

■ MAX社の鉄筋結束機RB-440T(左右に2台)を取り付けるだけで、鉄筋結束作業を自動化できるロボット。



専用アダプターを使用し、ワンタッチで取付可能です。

■ 補強筋などピッチの変化にも自動対応！

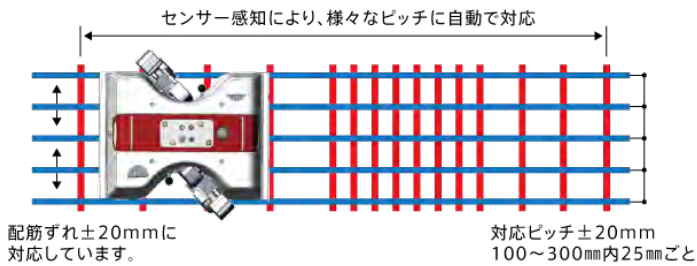


配筋ピッチ:100, 150, 200, 250, 300mmに対応

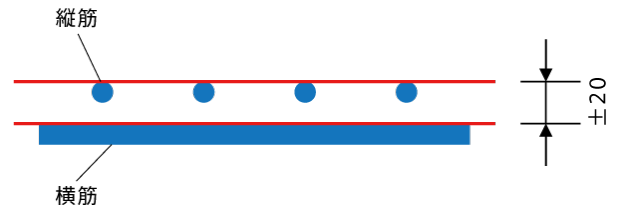
各部名称



対応ピッチ

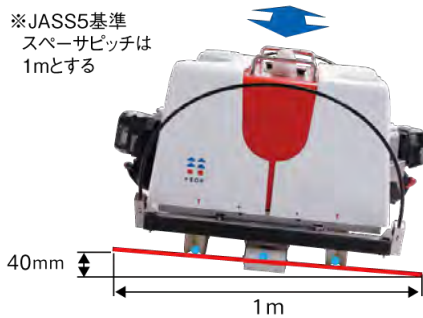


主筋 - 配筋高さズレ断面

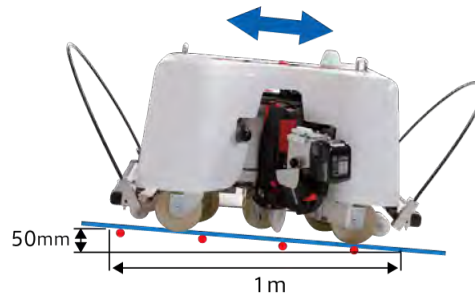


鉄筋面傾き - 横方向

※JASS5基準
スペーサピッチは
1mとする

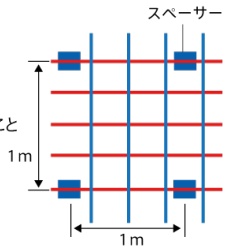


鉄筋面傾き - 走行方向



スペーサー設置の注意点

- 鉄筋交差部に設置しないこと
 - スペーサピッチは1m以下のこと
 - スペーサの高さは60mm以上のこと
- ※装置が乗った状態で60mm以下の場合は結束しないこともあります。
例-鉄筋が撓んでいる。
地面が盛り上がっているなど。



商品コード	LH3 1030A 001	
対象鉄筋径	φ10、φ13、φ16	
結束takt (s)	2.7(200mmピッチ、1ヶ所あたり)	
配筋ピッチ (mm)	100～300内で25ずつに対応	
ピッチ誤差 (mm)	±20	
動作環境(温度) (°C)	0～40	
運転時間(連続) (h)	12 ^{*1}	
結束パターン	全結束、チドリ結束、2つ飛び結束	
寸法	全長L (mm)	690
	全幅W (mm)	630～930
	全高H (mm)	600
質量 (kg)	38.5 ^{*2}	

※1 200mmピッチ使用、バッテリーフル充電時、温度25°Cの場合。 ※2 結束機は含みません。

※トモロボは建ロボテック株式会社の商標です。

株式会社 **アクティオ**

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



レンタルします！

街路樹抜根作業の救世主 根こそぎ切るソー

AKT/O

アクティオ

騒音が少ない！
街路ブロックを傷めない！

特許取得

第43回発明大賞
考案功労賞 受賞

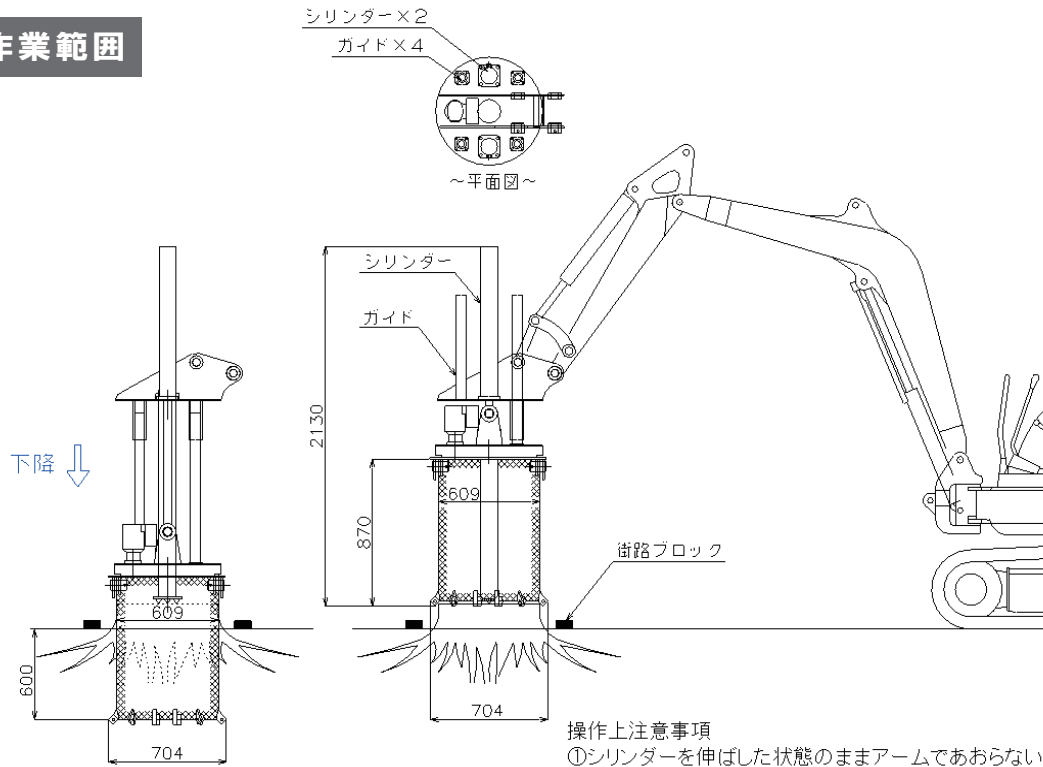


街路樹切断後、残った切り株を
バックホーに付けたホールソーでくりぬくことが可能
》》》省人化と切削木片の飛散防止を実現！

商品コード	MG2 20000 001	MG2 20250 001
クラス (㎡)	0.2 ~ 0.25	—
型式	HS-20M2	—
ホールソー回転速度 (回転 / 分)	14 ~ 33	—
最大掘削深さ (mm)	800	—
ビット数	9	—
寸法		
ホール外径 ※ビットを含む (mm)	704	—
ホール内径 ※ビットを含む (mm)	590	—
質量 (kg)	550	—

※基本はアタッチメントと専用バックホーのセットです。対応機種は共用配管仕様バックホーとなります。また、「根こそぎ切るソー」用の電気配線等が必要です。

作業範囲



操作上注意事項
 ①シリンダーを伸ばした状態のままアームであおらないでください。
 ②ホールソーはシリンダーの伸縮操作だけで推進させてください。



① 施工前の街路樹



② 幹を切断した切株



③ 切株にセンター固定ピンを固定



④ 回転切削(全景)



⑤ 回転切削開始



⑥ 回転切削途中



⑦ 切株と根の切削完了



⑧ 切株の掘起し



⑨ 切株撤去抜根完了

株式会社 **アクティオ**

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

