

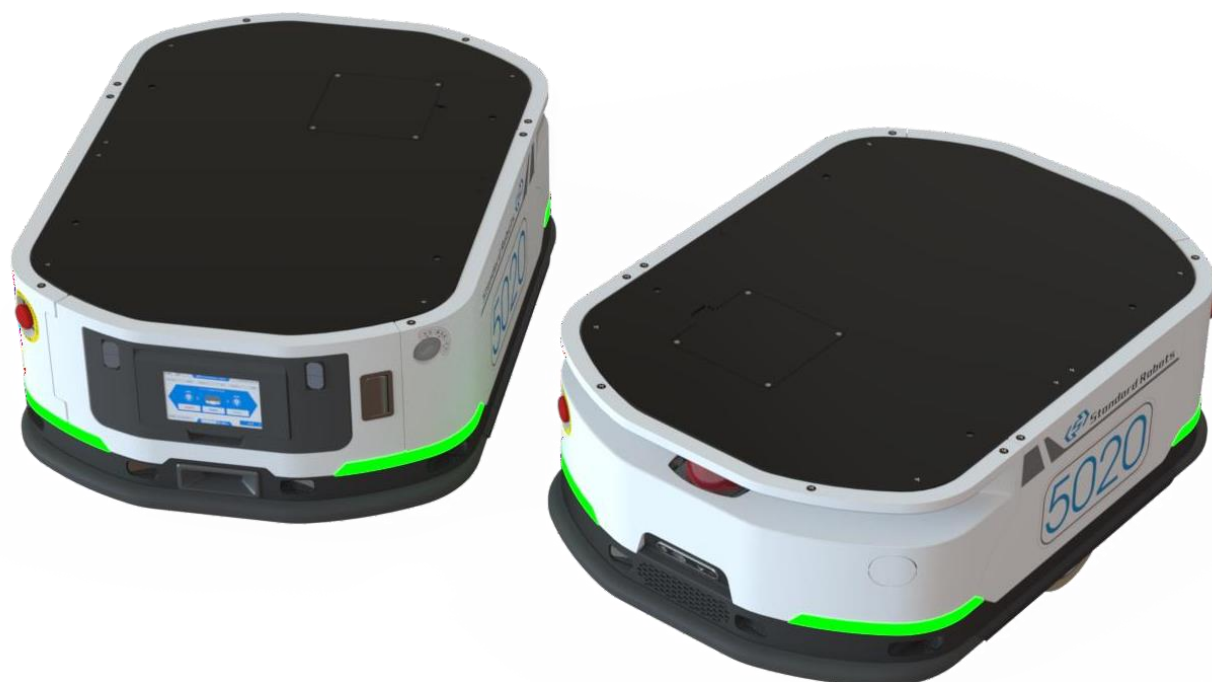
もっと  
効率的に

もっと  
簡単に

# 製品仕様書

OASIS 300C

小型搬送ロボット標準プラットフォーム



## 製品紹介



Oasisシリーズはの物流や工業製造現場での材料の輸送用に設計されています。制御ソフト(FMS)と合わせて、E2Eのソリューションを提供できます。ロボットは、AMRの信頼性と高精度なセンサーおよびコンベアなどを組み合わせ、人間の意思が反映できる柔軟性のある人工知能を持つロボットである。Oasisは、床にマーク、テープ、レーザーパスなどを一切必要なく、既存の環境を変えることなく導入できるAMR。環境に柔軟に適応し、高速マッピングし自動化したシステムを提供します。平均時速7km/hで24時間365日稼働できます。生産ラインや目的に合わせて追加装置を装着をし、さまざまなタスクをこなすことが可能。

## 製品特長



### 迅速に配置

SLAMナビゲーション技術に基づき、現場の改造は不要であり、環境マップが自動的に生成可能。迅速なプランニングおよびロボットの配置を実現できます。



### 強い拡張機能

搬送のみならず、需要に応じて適当な機能モジュールを迅速に搭載をし、新たな目的を達成可能、また、既存のMES/WMSシステムともスムーズにドッキングできます。



### セルフ検査

ロボットのハードウェアと動作状態をリアルタイムで取得し、セルフ検査と迅速な故障診断をロボット自身が行います。



### 障害物を回避

レーザーライダーやビジョンカメラなどのセンサーを搭載し、障害物をスマートに検出および識別し、一時停止及び障害物回避を行い、リルートします。



### 自動充電

ロボットは自動的に充電器に戻って充電し、充電後再びタスクを継続実行可能、高頻度な繰り返し作業は効率高い搬送を実現できます。



### 安定な動力

自社開発のコア特許、動力と負荷の比例をロボット自ら調整をし、安全な範囲内で安定した走行を実現しています。



### スマートなディスパッチ

自社開発のアーキテクチャとスマートなプランニングアルゴリズムに基づいて、大規模なロボットディスパッチが簡単になり、効率的なシステム稼働が実現できます。



# 製品仕様表

## Oasis 300C 小型運搬ロボット

基本性能	LiDar	前方のみ		
	サイズ (幅*奥行*高さmm)	545*760*300	寸法公差±2mm	
	積載面サイズ (幅*奥行mm)	525*715	寸法公差±2mm	
	自重 (Kg)	110Kg		
	最大可搬重量 (Kg)	300	パレットや棚の重量を含む	
	ナビゲーター方式	レーザーSLAM		
	QRシール	オプション		
	通信	5Ghz	802.11a/n/ac	
運動性能	最大速度 (m/s)	1.57		
	加速度 (m/s <sup>2</sup> )	0.5		
	推奨速度 (m/s)	前進：1.0 後退：0.3		
	コーナリング半径 (mm)	0		
	回転半径 (mm)	400		
	坂道能力	3° /5%		
	障害物乗越え高さ (mm)	10		
	隙間乗越え幅 (mm)	30		
	床からの高さ (mm)	27		
	必要通路幅 (mm)	Min 700		
	回転通路幅 (mm)	Min 1000		
	停止位置誤差 (mm)	±5	(QRシールで±2mm)	
	停止位置角度誤差 (°)	±1	(QRシールで±0.5°)	
ドッキング精度 (mm)	±5	(QRシールで±2mm)		
安全装置	前方LiDar	標準装備		
	後方LiDar	無し		
	カメラセンサー	あり	前方、低位置障害物検知用	
	接近センサー	あり	10個	
	タッチセンサー	あり	前後	
	緊急停止ボタン	あり	2個	
UI	LED	あり		
	音声	あり		
	タッチパネル	あり		
バッテリー性能	バッテリー容量	51.2V23Ah	リン酸鉄リチウム電池	
	バッテリー駆動時間 (h)	8	負荷300kg	
	バッテリー寿命 (次)	DOD≥80% 1500	0.5C 充 1C 放 (常温)	
	充電方法	自動+手動	手動：最大電流10A； 自動：最大電流30A	
	充電時間 (h)	1*	95%まで充電	
稼働環境	温度 (°C)	0~50		
	湿度 (%)	5~95		
	空気環境	通常製造現場、物流現場		
	室内/屋外	室内		

備考：

\*1スタンダードロボット社の充電器を使用する場合



# 製品図面

## Oasis 300C 小型運搬ロボット

