

分野	<input type="checkbox"/> カーボンニュートラル <input type="checkbox"/> デジタル化（生産性向上、自動化/省人化）、IoT <input type="checkbox"/> BCP（防火・防災）/安全 <input checked="" type="checkbox"/> その他（シンプル・スリム・コンパクト）品質向上等			問合せ先	URL： <a href="https://www.wmm.co.jp">https://www.wmm.co.jp</a>
展示No	提案名	工法	新規性	部署名： 営業部	TEL： 0566-81-2345
74	PLC搭載AMRシステム			担当名： 酒井 福田 南部	メールアドレス： sakai@wmm.co.jp
会社名	所在地	主要取引先			海外対応
(株) 渡辺機械製作所	知立市西町宮後 6 6	トヨタ自動車(株) (株)アイシン プライムアースEVエナジー(株) プライムプラネットエナジー&ソリューションズ(株)			<input checked="" type="checkbox"/> 可 <span style="font-size: 2em;">{</span> 中国・タイ・USA <span style="font-size: 2em;">}</span> <input type="checkbox"/> 否

<< 提案内容 >>

提案の狙い	希望提案先																																																
自動搬送の柔軟な運用	ユニット部品工場																																																
従来	提案内容（技術・製品・サービス）																																																
<p>【従来型AMRシステム(SLAM)】</p> <p>課題：プログラミングが必要のため、操作性が低い</p> <p>[参考] 現SLAM式AMRシステム</p> <p style="color: red; text-align: right;">→ 都度作成</p> <p>◆ 再プログラミングが必要</p> <p>AMRと設備間通信にPCプログラミング使用、変更必要な場合は再プログラミングが必要 改修はプログラミング技術を有した人のみ</p> <p>[参考] プログラミング画面</p> <p>◆ 操作の柔軟性が低い</p> <p>PC操作のためマップ作成・ルート確認の柔軟性が低い</p>	<p>【PLC搭載AMRシステム(SLAM)】</p> <table border="1" style="float: right;"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th colspan="3">仕様</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>型式</td> <td>BR-D02-S</td> <td>BR-D05-S</td> <td>BR-D10-S</td> </tr> <tr> <td>リフト高さ(mm)</td> <td></td> <td>55±5</td> <td></td> </tr> <tr> <td>停止精度(mm)</td> <td></td> <td>±10</td> <td></td> </tr> <tr> <td>誘導方法</td> <td></td> <td>SLAM誘導式</td> <td></td> </tr> <tr> <td>稼働時間 (h)</td> <td></td> <td>満充電より6~8</td> <td></td> </tr> <tr> <td>最大積載重量(kg)</td> <td>200</td> <td>500</td> <td>1000</td> </tr> <tr> <td>最高速度(搬送物なし)(m/s)</td> <td>1.5</td> <td>1.5</td> <td>1.3</td> </tr> <tr> <td>最高速度(搬送物あり)(m/s)</td> <td>1.2</td> <td>1.2</td> <td>1.0</td> </tr> <tr> <td>回転直径(mm)</td> <td>952mm</td> <td>990mm</td> <td>1050mm</td> </tr> <tr> <td>サイズ(mm)</td> <td>870×510×306</td> <td>880×580×306</td> <td>950×600×306</td> </tr> <tr> <td>機体重量</td> <td>130kg±5%</td> <td>180kg±5%</td> <td>200kg±5%</td> </tr> </tbody> </table> <p>セールスポイント：PLC搭載により、操作が楽に！！！！</p> <p>&lt;特徴&gt;</p> <p>◆ PC再プログラミング不要</p> <p>PCとのインターフェイスでPLCを有しており、変更の際はPCソフトウェアの再プログラミングが不要 保全での改修・周辺機器との連携も可能</p> <p>[PLCラダー画面]</p> <p>◆ 操作が簡単</p> <p>タブレット操作可能のためマップ作成・ルート確認が簡単</p>	項目	仕様			型式	BR-D02-S	BR-D05-S	BR-D10-S	リフト高さ(mm)		55±5		停止精度(mm)		±10		誘導方法		SLAM誘導式		稼働時間 (h)		満充電より6~8		最大積載重量(kg)	200	500	1000	最高速度(搬送物なし)(m/s)	1.5	1.5	1.3	最高速度(搬送物あり)(m/s)	1.2	1.2	1.0	回転直径(mm)	952mm	990mm	1050mm	サイズ(mm)	870×510×306	880×580×306	950×600×306	機体重量	130kg±5%	180kg±5%	200kg±5%
項目	仕様																																																
型式	BR-D02-S	BR-D05-S	BR-D10-S																																														
リフト高さ(mm)		55±5																																															
停止精度(mm)		±10																																															
誘導方法		SLAM誘導式																																															
稼働時間 (h)		満充電より6~8																																															
最大積載重量(kg)	200	500	1000																																														
最高速度(搬送物なし)(m/s)	1.5	1.5	1.3																																														
最高速度(搬送物あり)(m/s)	1.2	1.2	1.0																																														
回転直径(mm)	952mm	990mm	1050mm																																														
サイズ(mm)	870×510×306	880×580×306	950×600×306																																														
機体重量	130kg±5%	180kg±5%	200kg±5%																																														

セールスポイント	問題点（課題）と対応方法	開発進度	（ 2024年 8月 現在）			特許の有無
タスク変更と周辺機器との連携をPLCで速やかに行うことが可能	障害物の位置の移動等、環境が変化した場合再度マッピングが必要	<input type="checkbox"/> アイデア段階 <input type="checkbox"/> 試作/実験段階 <input checked="" type="checkbox"/> 開発完了段階 <input type="checkbox"/> 製品化完了段階 <input type="checkbox"/> 納入実績有				無
		従来との比較	項目	コスト	質量	生産/作業性
			数値割合	—	—	50%向上
						カーボンニュートラル効果
						—