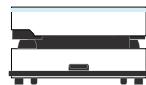


SESTOTM

Autonomous Material Handling Technology

SESTO AUTONOMOUS MOBILE ROBOT

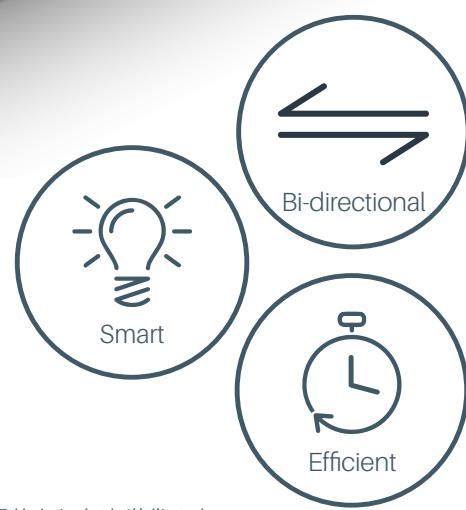
SESTO Magnus

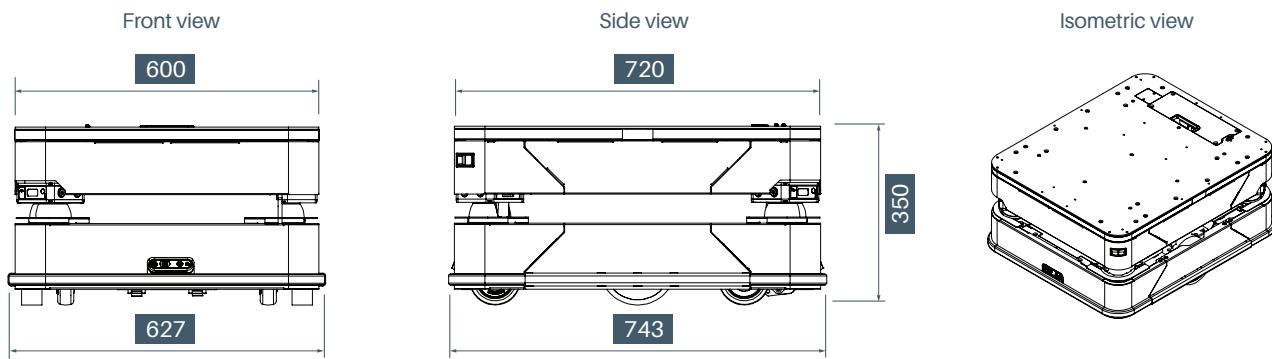


SESTO Roboticsの自律移動ロボットで
業務プロセスを刷新

自動化されたマテリアルハンドリングプロセス -
SESTO Roboticsのインテリジェントソリューション

SESTO Roboticsの自律移動ロボット (AMR) は、生産性の向上とヒューマンエラーの削減を目的とした次世代の自律型ロボティクスソリューションです。最先端のインテリジェンスを搭載し、安全基準に準拠したSESTO AMRは、グローバル企業のビジネスパフォーマンスの向上と効率の最大化を支援します。





MAGNUS - クラス最高の可搬重量を誇る小型移動ロボット

SESTO Magnusは、最大300kgの荷物を運ぶことができるコンパクトなAMRです。限られたスペースでの狭い空間移動を可能にするために設計されたSESTO Magnusは、経路上の障害物を回避しながら、自律的に空間を移動することができます。

仕様表

| カテゴリー | 仕 様 | SESTO Magnus |
|---------------|--------------------|---|
| プラットフォーム | プラットフォーム構成 | 棚、昇降プラットフォーム、またはロボットアーム取り付け用ベース |
| | 積載量 | 最大300 kg |
| | 重量 | 120 kg(バッテリー搭載時) |
| | 寸法(L x W x H) | 743 x 627 x 350 mm |
| 安全性 | 位置推定とナビゲーション | 安全LIDARを前後に搭載 範囲:LIDAR 1台あたり40m カバレッジ:AMRの周囲360° |
| | セーフティーバンパー | フロントおよびリア |
| | ステータスライト | LEDライト (RGB) |
| | 警告音 | ナビゲーションと障害物検知 |
| | 3Dカメラ | AMRの前後に上向きに設置された2台の3Dカメラ |
| パフォーマンス | バッテリーの種類と寿命 | LiFePO、48V、50Ah、推定3年、2000サイクル |
| | 充電時間と耐久性 | 充電時間 = 3時間 連続移動時間(積載なし) = 8~10時間 |
| | 走行可能距離(段差と隙間) | 段差:8mm、隙間:35mm |
| | 充電器の種類 | 自動ドッキング |
| | 最高速度 | 1.2m/s |
| | 旋回方向と旋回半径 | 双方向/スポット旋回 |
| | 傾斜 | < 3° |
| インテリジェンス | 障害物への対応 | 最大2mの距離まで検知・停止可能 |
| | 交通管理 | ベーシック:最大5台のAMR エンタープライズ:最大30台のAMR |
| ユーザーインテグレーション | サーバー用OS | Ubuntu 16.04以降、Redhat 6および7以降、Centos |
| | プロセス管理 | Envoyタスク管理によるタスクとワークフロー設定 |
| | インターフェース | WebベースのUI |
| | エレベーターとドアのインターフェース | API経由で利用可能 |
| 通信 | WLAN | 2.4GHz, 5GHz, 802.11 a/b/g/n/ac |
| | ソフトウェインターフェース | SESTO REST API |
| 規格 | クリーンルーム | Class 100 |
| | IP等級 | IP31 |
| | 静電気放電(ESD) | 静電気散逸表面: <10^7 オーム |
| | 国際安全規格 | CE 認証規格: EN / ISO 3691-4、EN 1175-1、EN 12895 参考規格: EN 60204-1、EN / ISO 13849-1、EN 61000-6-7、 EN 61000-6-2、EN 61000-6-4" |

お気軽にお問合せください

