

製品選定マニュアル



製品使用シーン



	パレット式無人 フォークリフト X20/X20S	パレット スタッカーAGF MW-SL14	カウンターバ ランス型AGF MW-SE15/20/30	カウンターバ ランス型AGF MW-E30/35/40	全方向サイド式無 人フォークリフト MW-O15/20/30	リー MW-I
水平搬送	●	●	●	●	●	
生産ラインとの接続	●	●	●	●	●	
フロア別搬送作業	●	●				
メッシュパレット/コンテナ ボックス/貨物の積み重ね		●	●	●	●	
低所での棚の入れ・出し作業		●	●	●	●	
中高所での棚の入れ・出し作業				●	●	
高所での棚の入れ・出し作業						
超狭通路						
長尺物の搬送および高所収納					●	
バックドアの自動積卸			●			
ウィングドアの自動積卸			●	●	●	
平ボディの自動積卸			●	●	●	
川字型パレット						
田字型パレット						



リーチ型AGF
R16S/R20S

リーチ型AGF
MW-R16/R20/R25

3-way式無人フォークリフト
MW-K16

●	●	●
●	●	●
●		●
●	●	●
	●	●
●	●	●
●	●	●
●	●	
●	●	



箱車への自動積み降ろし

3DレーザーSLAM測位技術と柔軟な視覚技術を採用することで、トラックへの自動積み降ろしを実現します。田の字、川の字、九脚などの様々なパレット貨物の積み降ろし、および車内での貨物の積み込みや積み上げ作業に対応しています。



ウィングドア車への自動積み降ろし

ウィングドアトラックの構造特性に基づいて、荷物の積み降ろしを自動的に行います。



平積み車への自動積み降ろし

平積み車などのオープントップ車両への自動積み降ろし。



無人フォークリフトパラメーター

● 標準 ○ オプション — なし 				
製品名	パレット式無人フォークリフト		パレット式無人フォークリフト	パレットスタッカーAGF
型式	X20		X20S	SL14
ナビゲーション	レーザーSLAMナビゲーション	●	●	●
	レーザー反射板ナビゲーション	○	○	○
	ハイブリッド測位	○	○	○
通信	Wi-Fi / 5G / 光通信	サポート	サポート	サポート
基本パラメータ	定格荷重 (Kg)	2000	2000	1400
	旋回半径 (mm)	1283	1540	1194
	最大荷重時の揚高 (mm)	—	—	620-1600
	最大持ち上げ高さ (mm)	205±5	205±5	3000
	フォーク寸法 l×e×s (mm)	1150×175×55	1150×175×68	1150×170×60
	最小直角積付通路幅 (mm)	2300	2450	2300
	車両重量 (Kg)	460	580	930
	全体寸法 縦×横×高さ (mm)	1655×775×(1940/2140/2340)	1747×900×(1940/2140/2340)	1735×1010× (1940/2140/2340)
走行性能	走行性能	前進、後進、旋回	前進、後進、旋回	前進、後進、旋回
	走行速度 (m/s)	1.3	1.3	1.38
	位置決め精度 (mm)	±10	±10	±10
	溝通過能力 (mm)	≤30	≤30	≤30
	登坂能力 (mm)	≤ 3° (5%)	≤ 3° (5%)	≤ 3° (5%)
走行安全性	オフバス保護、位置決め異常保護	●	●	●
	部品故障保護、通信故障保護	●	●	●
	前方障害物回避レーダー	●	●	●
	後退避障害レーダー	—	—	●
	3 D/バリア回避	●	●	●
	セーフティエッジコンタクト	●	●	●
	HMI	●	●	●
バッテリー性能	標準容量 (Ah)	30	40	200
	放電率/走行可能時間 (h)	4~6	6~8	6~8
目視機能	パレット位置の識別	●	●	●
	フォーク表面の荷物形状検出	○	○	●
	バーコード/RFID 識別	○	○	○
	重量超過アラーム (±5%)	—	—	○

注：マスト、ボディの高さ・カラーなどをカスタマイズできます。上記のパラメータは参考用です。
詳細は弊社までお問い合わせください。



カウンターバランス型AGF	カウンターバランス型AGF	カウンターバランス型AGF	カウンターバランス型AGF	リーチ型AGF
SE15	SE20	E35	Q20	R20S
●	●	●	●	●
○	○	○	○	○
○	○	○	○	○
サポート	サポート	サポート	サポート	サポート
1500	2000	3500	1850	2000
1381	1810	2600	1828	1900
3000	3000	3000	1500	4600
4500	4500	4500	1500	6300
1070×122×40	1070×122×40	1070×122×50	1070×100×40	1220×100×45
3150	3600	4250	4100	3150
2900	3300	4950	3700	4750
145× (1940/2140/2820)	2990×1145× (1940/2140/2820)	3810×1410×2350	3262×1259×2180	2605×1508×2820
前進、後進、旋回	前進、後進、旋回	前進、後進、旋回	前進、後進、旋回	前進、後進、旋回
1.5	1.5	2.5	2.5	2
±10	±10	±20	±20	±10
≤30	≤30	≤30	≤30	≤30
≤ 3° (5%)	≤ 3° (5%)	満載≤ 7° (13%) / 空載≤ 8° (15%)	満載≤ 7° (13%) / 空載≤ 8° (15%)	≤ 3° (5%)
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
200	200	450	450	450
6~8	6~8	8~10	8~10	8~10
●	●	●	●	●
●	●	●	●	●
○	○	○	○	○
○	○	○	○	○

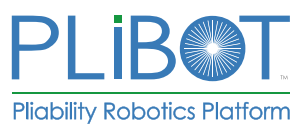
無人フォークリフトパラメーター

● 標準 ○ オプション — なし 				
製品名	リーチ型AGF		全方向サイド式無人フォークリフト	3-way式無人フォークリフト
型式	R20		O20	K16
ナビゲーション	レーザーSLAMナビゲーション	●	●	●
	レーザー反射板ナビゲーション	○	○	○
	ハイブリッド測位	○	○	○
通信	Wi-Fi / 5G / 光通信	サポート	サポート	サポート
基本パラメータ	定格荷重 (Kg)	2000	2000	1500
	旋回半径 (mm)	1879	1530	2250
	最大荷重時の揚高 (mm)	5400	2500	6500
	最大持ち上げ高さ (mm)	9000	5000	11000
	フォーク寸法 l×e×s (mm)	1070×125×45	1220×125×45	1250×125×50
	最小直角積付通路幅 (mm)	3340	2680	1750
	車両重量 (Kg)	4200	2960~3160	6280~7260
	全体寸法 縦×横×高さ (mm)	2657×1526× (2350~4086)	2380×2108× (2350~3444)	3455×1575× (2935~4265)
走行性能	走行性能	前進、後進、旋回	前進、後進、旋回、自転、横移り、ドリフト	前進、後進、旋回
	走行速度 (m/s)	2	1.5	2.2
	位置決め精度 (mm)	±10	±10	±10
	溝通過能力 (mm)	≤30	≤30	≤30
	登坂能力 (mm)	≤ 5.7° (10%)	≤ 2° (3%)	—
走行安全性	オフパス保護、位置決め異常保護	●	●	●
	部品故障保護、通信故障保護	●	●	●
	前方障害物回避レーダー	●	●	●
	後退避障害レーダー	●	●	●
	3Dバリア回避	●	●	●
	セーフティエッジコンタクト	●	●	●
	HMI	●	●	●
バッテリー性能	標準容量 (Ah)	450	200	450
	放電率/走行可能時間 (h)	8~10	6~8	6~8
目視機能	パレット位置の識別	●	●	●
	フォーク表面の荷物形状検出	●	●	●
	バーコード/RFID 識別	○	○	○
	重量超過アラーム (±5%)	○	○	○

注：マスト、ボディの高さ・カラーなどをカスタマイズできます。上記のパラメータは参考用です。

詳細は弊社までお問い合わせください。

製品詳細およびお問い合わせは弊社 Web サイトへ



PLiBOT 株式会社

本社・青戸ショールーム
〒125-0062
東京都葛飾区
青戸3-2-2

神戸ショールーム
〒650-0047
兵庫県神戸市中央区港島南町4丁目2-14
テクノクラート(株)
ポートアイランド格納庫ANNEX内

営業所
名古屋・神戸

お問い合わせ・カタログ
のダウンロードは、二次
元コードから当社HPへ
アクセスしてください



HP <https://www.plibot.co.jp>