

NEXTAGEの活躍の場を 移動によって広げます！



人と共存
Collaboration
リスクアセスメントにより
安全網不要の運用を実現！



簡便設置
Flexible installation
レイアウトの変更やロボット
の移動を容易に実現！



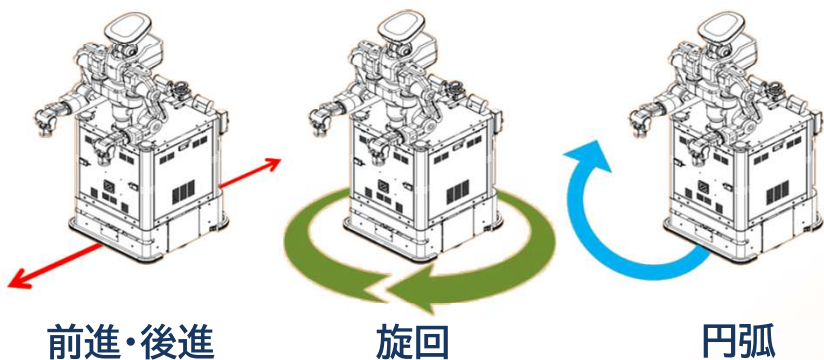
オールインワン
All in One
双腕・ビジョン・コントローラ
統合型ロボットシステム！



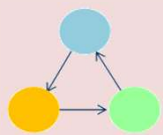
コンパクトスペース
Compact space
人と同等のスペースで
作業が可能！

特徴をそのままに
自動走行を実現できます

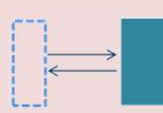
走行軌道



—想定用途—



複数拠点を移動
しながらの作業を行う



ミズスマシなど
の補助的な作業を行う

※基本的には工程間の短距離移動を想定

—操作は簡単—

NEXTAGE Software (NxProduction)
上で走行作成・動作全て完結できます

- ① 「NxProduction」上で経路を設定
- ② 各動作(前進・後進・旋回円弧)をコマンド入力

サブアプリケーション名	種類	補間	速度	NEXT 引数	動作	エラー処理	エラー引数	コメント
1/2アブロード区間までの走行								
円弧間の走行	MOBIL E 円弧走行		80	☒ 99.0.0				
直線区間の走行	MOBIL E 直線		80	☐ 0.5				
コマンド完了待ち	MOBIL E 動作待ち		1	☐ seq_ctrl=0				
1/2アブロード区間								
記憶値読み	制御開始時位置動作		50	☐ 作業開始位置を記憶値に設定				
記憶値書き込み	動作完了待ち			☐ 1000				
マークアップ	マークアップ			☐ work_table=0.1				
作業開始位置	制御開始時位置動作		40	☐ 作業開始位置を記憶値に設定				

その他サービス

オンラインサポート
(NXマイスターサポート)

NEXTAGE講習会
(基本・実践・応用コース)

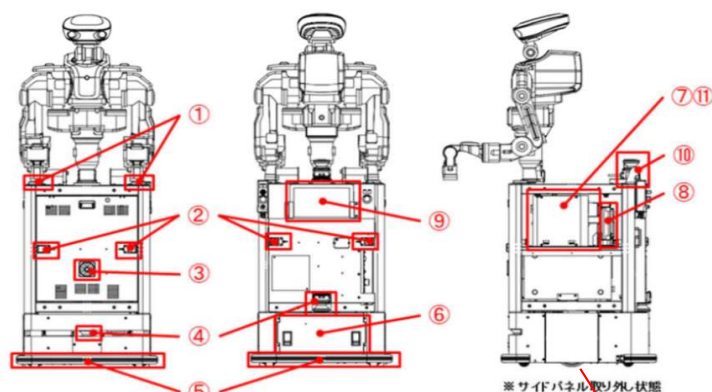
各種イベント開催
(不定期開催)

各種リーフ公開

基本仕様 (SPECIFICATION)

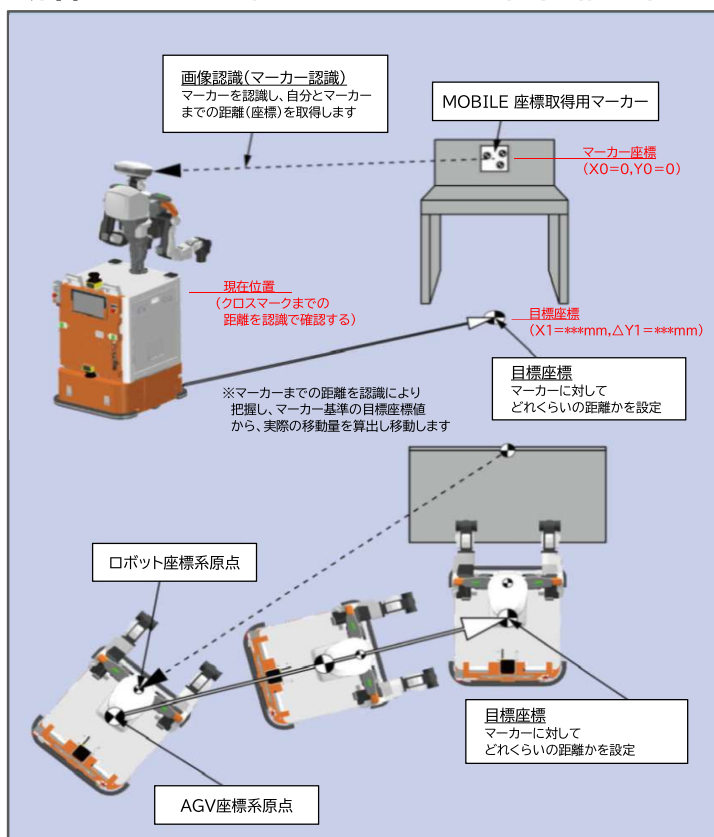
NEXTAGE Mobile		
外形寸法		W650×D720×H1750 mm
重量(NEXTAGE+AGV)		約250kg
駆動方式		二輪駆動（停止時は電磁ブレーキによる保持あり）
誘導方式		NEXTAGEマーカー認識によるルート補正方式
走行速度		定格500mm/sec
走行機能		前進・後進・旋回・円弧
停止精度		±10mm ※使用環境により最大±30mm
電源仕様	電源仕様	AC100V/1500W
	電源:バッテリー	リチウムイオン電池
	稼働時間	約4時間
	充電方式	ACによるプラグイン充電 ※接続時: 充電およびAC電源給電へ切り替え DCによるプラグイン急速充電(オプション/4時間程度)
使用環境	使用・保管温度	15～35℃
	湿度	20～80%RH（結露なきこと）
	使用場所	屋内の一般環境 ※塵埃、腐食性ガス、結露のないこと。
	床面表面	塗装仕上げ ※凍結・漏れが無い
	うねりの最大許容値	10mm/500mm
	床面平坦さ	±1°以内の平坦床
	床面段差	最大3mm ※動作速度100mm/sec以下
	床面溝幅	10mm以内

<システム構成図>

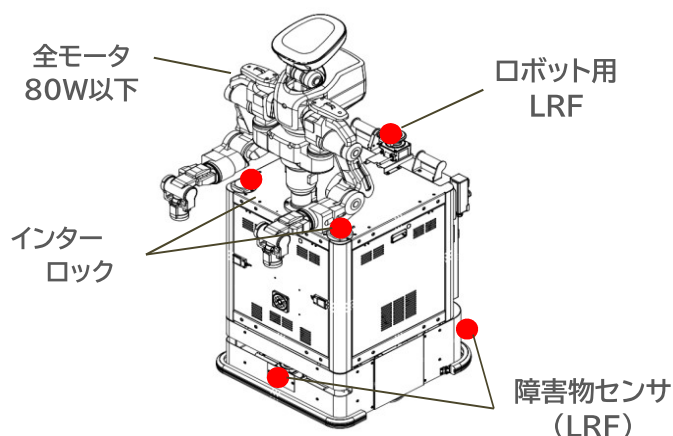


- ①インターロックスイッチ
- ②方向指示器
- ③警報装置
- ④レーザースキャナ (接近検知センサ)
※走行用 前後1つずつ
- ⑤バンパースイッチ (障害物センサ)
- ⑥バッテリーユニット
- ⑦AGV制御PC
- ⑧無線LANルータ
- ⑨タッチパネル(オプション)
- ⑩上部レーザースキャナ
※ロボット動作用 背部に1つ

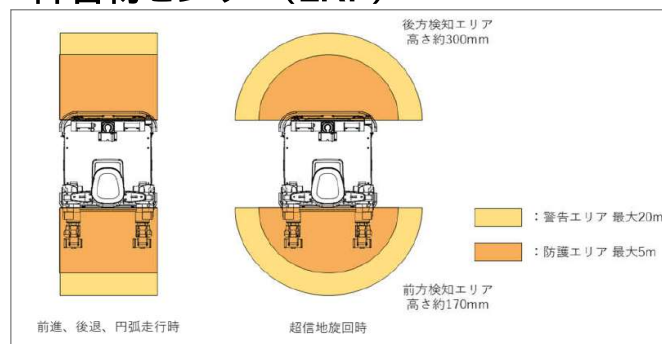
動作イメージ(マーカーによる位置補正)



<特別な安全コンセプト>



<障害物センサー(LRF)>



カワダロボティクス株式会社
KAWADA ROBOTICS CORPORATION
 〒111-0036
 東京都台東区松が谷1-3-5 JPR上野イーストビル7F
 TEL:03-5830-3310(営業) TEL:03-5830-3951(代表)
<https://www.kawadarobot.co.jp/>
 お問い合わせはE-mailで ▶▶ nextage@kawadarobot.co.jp

※本カタログの内容及び仕様は、予告なく変更する場合があります。