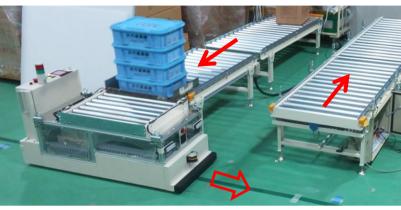


~お手軽で、お利口な、自由設計無人車~

ナイスランナー

NICE RUNNER















自由設計無人車のご提案

NICE RUNNER

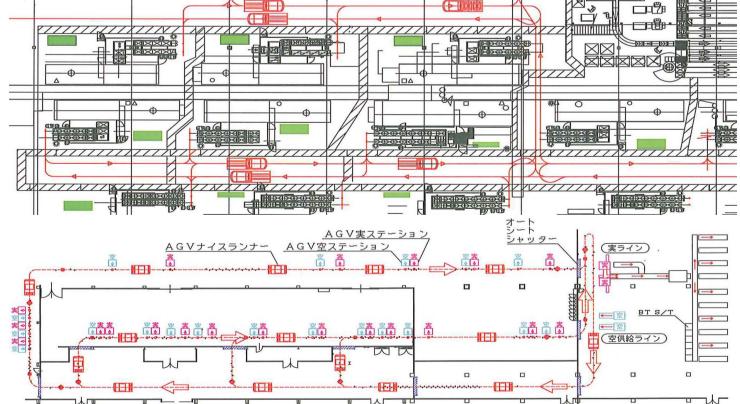


- 1)自由設計
- 2) 制御用**パソコン不要**のシンプル設計!!
- 3)パソコンOS更新不要(大幅安価)
- 4)レイアウト自由自在、変更も自在
- 5)24時間自動充電も可能
- 6)トラブル時、駆動車輪OFFで扱い簡単
- 7)無人車更新やその制御更新も簡単・安価!!

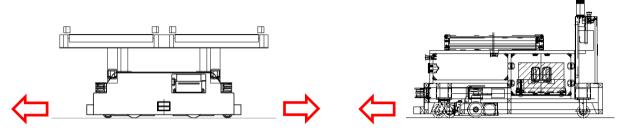








NICE RUNNER

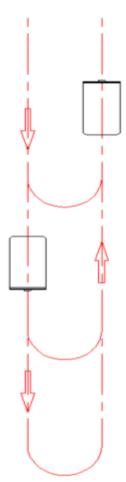


<積載タイプ>

搬送重量	100、200、400、500、750kg
誘導方式	光学、磁気、光学・磁気併用
駆動方式	~500kg:2WD、750kg:4WD(前後進仕様可能)
走行速度	~約27m/分(60m/分まで対応可能)
全長×全幅×全高	自由設計
最小回転半径	目安:R1000(AGVサイズ、路面条件により異なります)
連続稼働時間	8Hr(稼動率、選定バッテリーサイズによります)
性能·装備	安全対策
	過負荷検出、非常停止スイッチ
	障害物検出(エリア切替型障害物センサー)
	異常発生時ブザー警告(シグナルタワー)
	バンパーセンサー、メロディユニット
	その他
	手動時駆動輪フリー機構
	(牽引フック、被牽引台車自動離脱、バッテリー、充電器)

<牽引タイプ>

\牟ガダイノ/	
搬送重量	200、400、500、750、1000、1500kg
誘導方式	光学、磁気、光学·磁気併用
駆動方式	~1000kg:2WD、1500kg:4WD(前後進仕様可能)
走行速度	~約27m/分(60m/分まで対応可能)
全長×全幅×全高	自由設計
最小回転半径	目安:R1000(AGVサイズ、路面条件により異なります)
連続稼働時間	8Hr(稼動率、選定バッテリーサイズによります)
性能・装備	安全対策
	過負荷検出、非常停止スイッチ
	障害物検出(エリア切替型障害物センサー)
	異常発生時ブザー警告(シグナルタワー)
	バンパーセンサー、メロディユニット
	その他
	手動時駆動輪フリー機構
	(牽引フック、被牽引台車自動離脱、バッテリー、充電器)



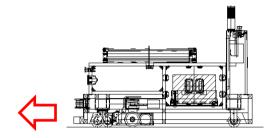


NICE RUNNER

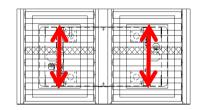
4タイプの自由設計無人車

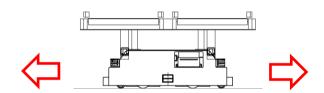
1 2WDタイプ



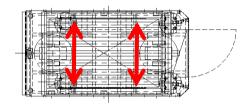


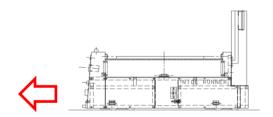
2 4WD前後進タイプ





3 4WDタイプ





4 その他牽引タイプ等ご提案



ロボットによる直接移載



高停止精度仕様(±0.1)

情熱とまごころの窓口

本社〒450-0002 名古屋市中村区名駅5-21-8 TEL(052)582-6251(代) FAX(052)582-6253 テクニカルSC〒450-0838 名古屋市西区長先町135番地