

Logiler

搬送工程を自動化。

部分的に自動化していくという選択。
レトロフィットが可能な
自律走行型搬送ロボット。

自律走行型(3D SLAM)搬送ロボット

Logiler Move

Short Type

Hardware by TOYOTA L&F

キーカート
KEY CART



※SLAM : Simultaneous Localization and Mapping (自己位置推定と環境地図作成)

フォークマンの稼働の半数以上は搬送移動

自律走行型搬送ロボット Logiler Move (ロジラームーブ) はこれまでのような磁気テープを必要とせず、ロボットが状況を判断して走行できる自律走行型搬送ロボットです。

Logiler が実現するのは搬送工程の自動化。Logiler がフォークリフトの搬送業務を代行することで、フォークマンは抜き・差し業務に専念する形で、人材不足のフォークマンの業務を効率化することが可能です。

自律走行

磁気テープ不要
テープ消耗による調達コストや
貼替手間を削減

指定場所へ 呼出し・搬送

タブレットで遠隔操作

750kgまでの 牽引が可能

カゴ車、パレット、Z ラックの
3 種類の牽引ができます
自動で切り離しが可能

継続的に進化

ソフトウェアアップデートにより
必要な機能を順次アップグレード

動画でご覧いただけます

シーオス 搬送工程の自動化 

<https://www.seaos.co.jp/product/logiler/>



SEAOS

導入事例

流通加工エリア～出荷バースまでの 搬送工程を自動化

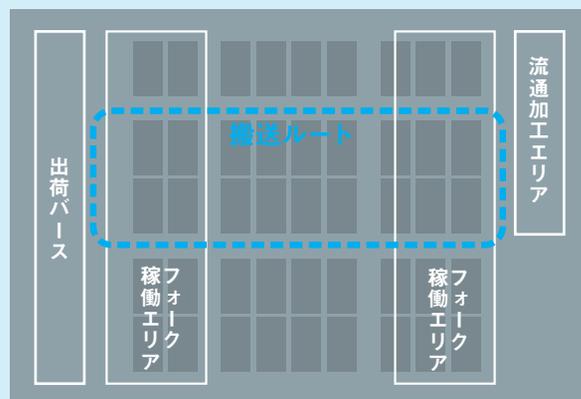
利用者の声

「倉庫レイアウトの考え方が 変わりました。」

これまで出荷バース付近に置かざるを得なかった流通加工エリアを倉庫の奥に配置できるようになりました。

「倉庫内の安全性が向上しました。」

フォークリフトに長距離搬送させる必要がなくなったため、現場での衝突事故リスクが軽減できるようになりました。



流通加工エリア～出荷バースまでの搬送
牽引物：パレット
搬送距離：約 180m

スペック

Logiler Move Short Type

		測定条件	スペック
許容荷重		前進、牽引、旋回時	500 kg 以上
速度	最高速度	平坦路前進、負荷 / 無負荷	50 m/分以上
	最低速度	平坦路前進、負荷 / 無負荷	1.2 m/分以下
制動	非常停止 / 制動停止距離	前進、500 kg 1点牽引、30m/分、電磁ブレーキあり	1.0 m以下
ロバスト性	蛇行量 (信頼区間95%にて算出)	前進、500 kg 1点牽引、30m/分、直線路	±150 mm以内
稼働時間		500 kg 1点牽引	4 h以上

※上記のスペックは500kgまで牽引する機体のスペックとなります。