

EXP15 V26

1.5t 自動化ローリフト シンプルにはじめる、自動搬送。

リチウムイオン
バッテリー搭載



- 電動ローリフトEPT20-15ETをベースに自動走行機能を搭載したEXP15 V26。
- 用途：繰り返し頻度の高い地点間搬送に適したソリューション。
- 簡単操作：5つのボタンで、短時間で基本操作を習得可能。
- 簡単導入：Wi-Fiや複雑な上位システムを必要とせず、簡単なティーチングで運用開始。
- 導入しやすい自動化：規模を問わず、自動搬送を始めたい現場に適したソリューション。
- シンプルな保守：ロボット専門技術者を必要としないメンテナンス設計。
- マルチタスク機能：最大10件の搬送タスクを記憶し、簡単に切り替え可能。
- 自動荷取り・連続荷降ろし：パレットの自動荷取りと列内の複数地点への順次荷降ろしに対応。

CE

メーカー			EP
型式			EXP15 V26
動力方式			電動
定格荷重	Q	kg	1500
荷重中心距離	c	mm	600
自重		kg	230
全幅	b1/b2	mm	636 (650) (700)
フォーク寸法	s/e/l	mm	55/150/1150
最小旋回半径	Wa	mm	1400
走行速度、積載時／無負荷時		m/s	1.1/1.25
最大登坂能力、積載時／無負荷時		%	5/5
バッテリー電圧／公称容量		V/Ah	24/60
安全保護装置			180° LiDAR／非常停止ボタン
位置決め方式			2D画像ナビゲーション
停止精度		mm	±20
走行誘導精度		mm	±20

特長

EXP15 V26は「シンプルな革新」をコンセプトに、複雑になりがちな搬送自動化を簡単なティーチングで実現します。現場の成長に合わせて活用範囲を広げられる、自動搬送の身近なパートナーです。



シンプルさ

簡単操作

作業員1名、短時間、5つのボタン。特別なロボット知識や専門教育を必要とせず、基本操作を習得できます。

簡単セットアップ

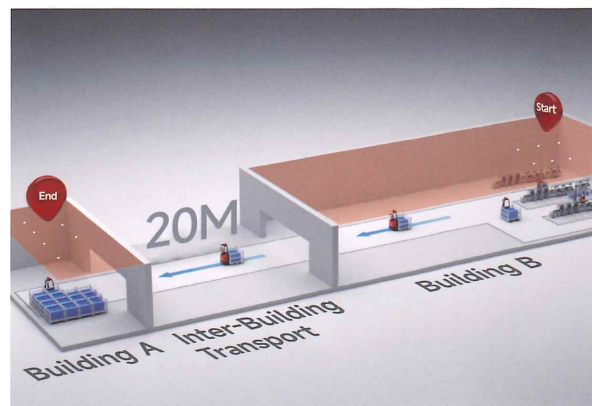
複雑なITシステムやWi-Fiを必要としません。始点と終点をティーチングすることで、最長50 mの経路を設定できます。

導入しやすい自動化

繰り返し搬送などの基本的な課題に対応し、ロボット導入の第一歩として採用しやすいソリューションです。

簡単メンテナンス

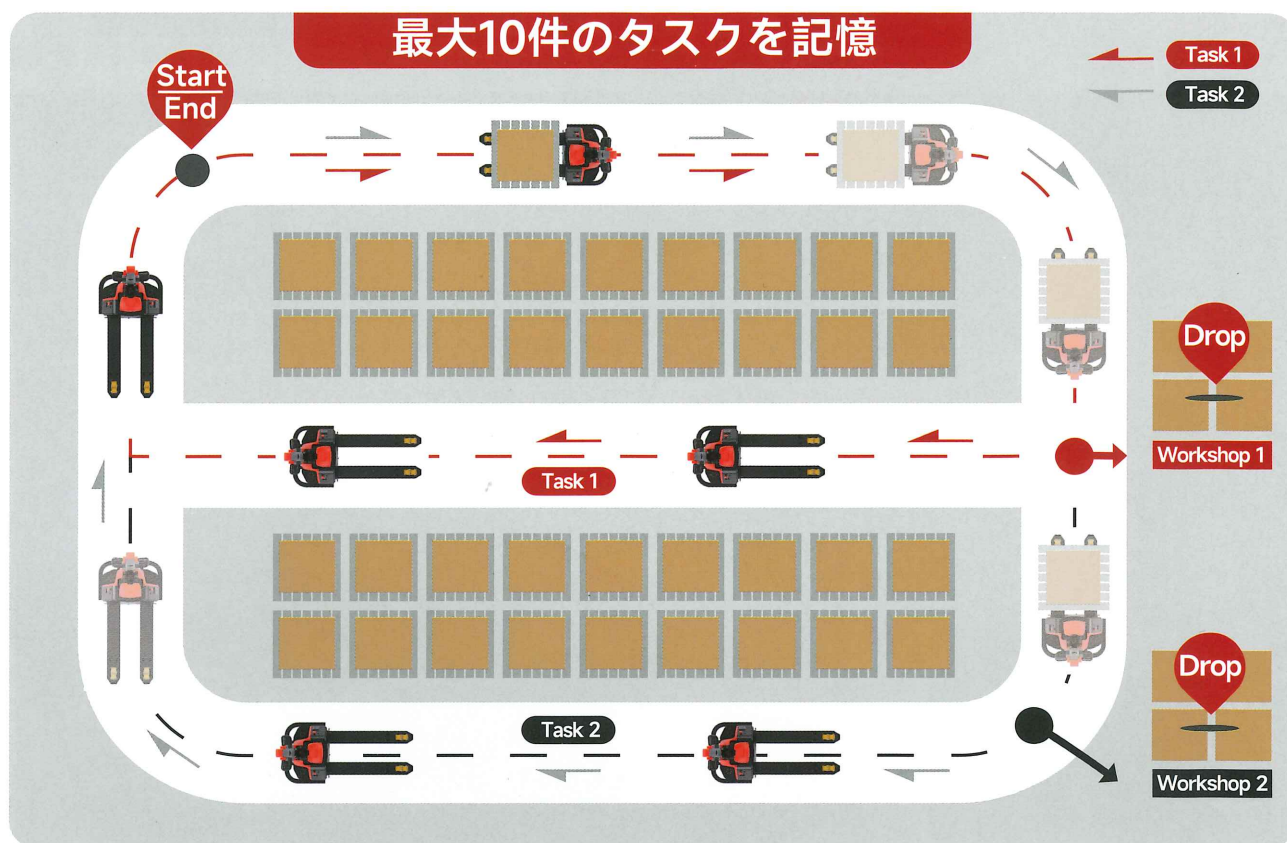
電動ローリフトに近い保守性と、自動搬送機能を両立。専門のロボット技術者を必要としません。



特長

高い柔軟性を実現するマルチタスク機能

最大10件の搬送ルートを実行し、地点間走行と自動荷降ろしを実行できます。「+」「-」ボタンでタスクを簡単に切り替え、繰り返し搬送を自動化。作業者の負担を軽減し、人と機械の協働を支援します。



安全性

電動ローリフトとしての安全要件に加え、上下のレーザー検知により周囲を監視し、衝突リスクを低減します。



省人化・作業負担の軽減

手動搬送から自動搬送への移行により、身体的負担を軽減し、生産性向上と省人化に貢献します。



■ 差し替え式バッテリー

24 V / 60 Ahリチウムイオンバッテリーを採用。短時間で手動交換でき、停止時間を抑えて稼働効率を高めます。



特長

直線搬送を効率化する自動荷取り・荷降ろし機能

シンプルな操作性を維持しながら、直線経路および複数地点の搬送に対応する自動運転オプションを追加。設定作業と手動介入を抑え、搬送工程全体を効率化します。

複数地点での自動荷取り・荷降ろし

直線通路や生産ラインに沿った搬送タスクを記憶・実行できます。列内の指定地点へ自律走行し、複数回の荷取り・荷降ろしを行うため、単一通路からの搬送や複数作業ステーションへの部材供給に適しています。

「荷取り」「譲る」キーによる直感的なタスク設定

「荷取り」ボタンで荷取り列の始点・終点を設定できます。「譲る」ボタンでは一時交通管制ポイントを登録し、他のEXP15 V26がそのエリアを認識して減速・譲り合い制御を行います。

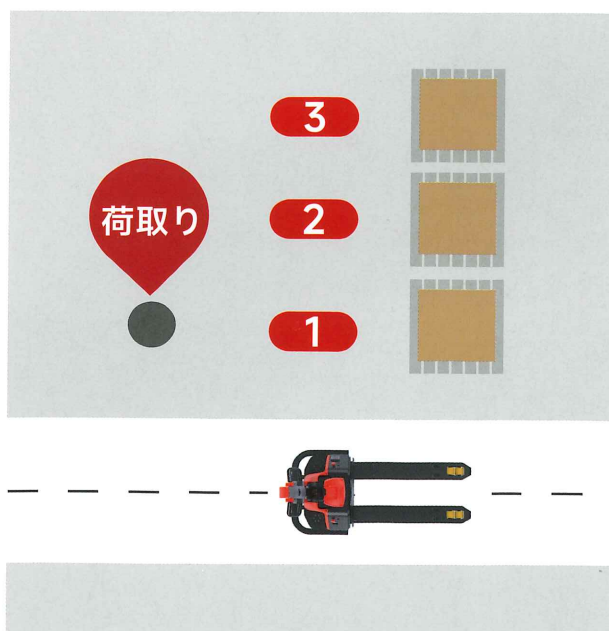
機械式荷検知スイッチによる確実なタスク確認

フォーク上のパレット有無を機械式スイッチで検知します。荷取り完了時にスイッチが押され、荷降ろし後に復帰することで、荷降ろし完了を確認し、次のタスクへ移行します。

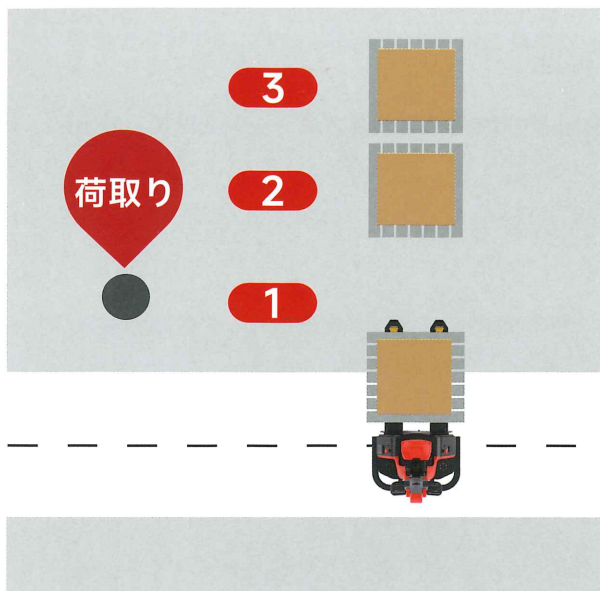
ステップ1 簡単ティーチング



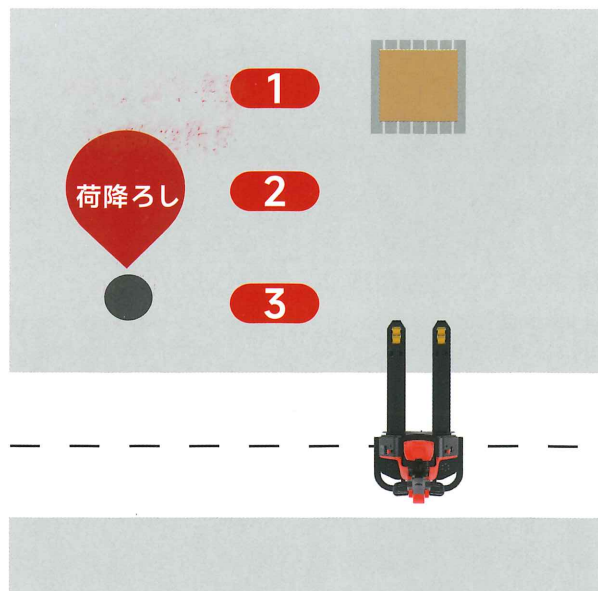
ステップ2 開始



ステップ3 荷取り



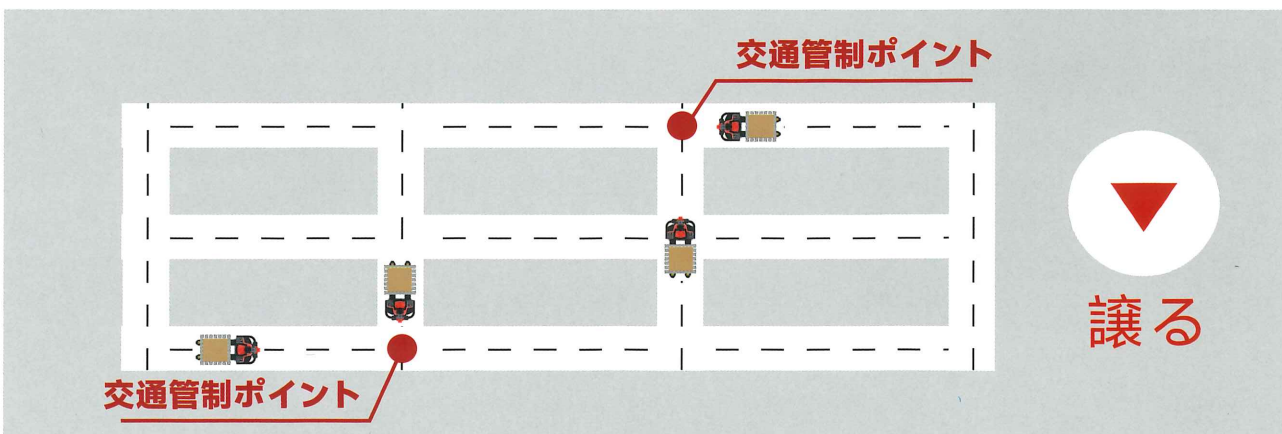
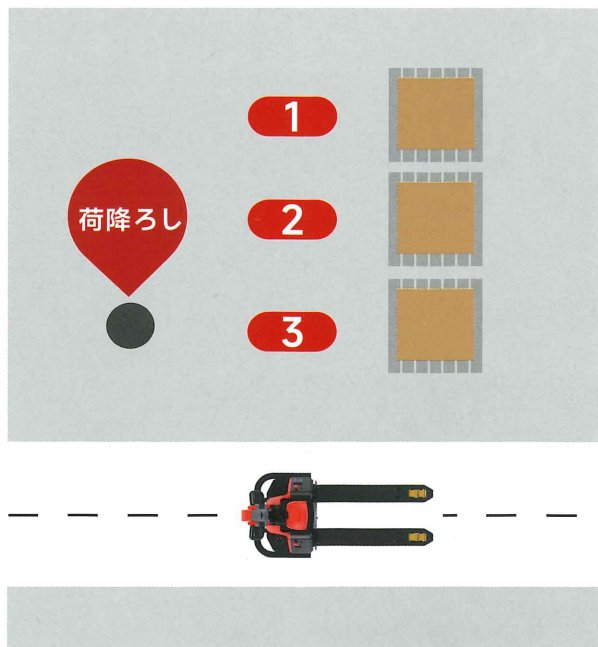
ステップ4 荷降ろし



ステップ5 再開



ステップ6 完了



1.5t 自動化ローリフト EXP15 V26

基本仕様	1.1	メーカー			EP
	1.2	型式			EXP15 V26
	1.3	動力方式			電動
	1.4	運転方式			歩行式
	1.5	定格荷重	Q	kg	1500
	1.6	荷重中心距離	c	mm	600
	1.8	駆動軸中心からフォーク垂直面までの距離	x	mm	950
	1.9	ホイールベース	y	mm	1130
重量	2.1	自重		kg	230
	2.2	軸荷重、積載時 前/後		kg	1100/700
	2.3	軸荷重、無負荷時 前/後		kg	30/200
寸法	4.2	全高	h1	mm	1420
	4.4	揚高	h3	mm	90
	4.15	最低フォーク高さ	h13	mm	85
	4.19	全長	l1	mm	1620
	4.20	フォーク垂直面までの長さ	l2	mm	450
	4.21	全幅	b1/b2	mm	636 (650) (700)
	4.22	フォーク寸法	s/e/l	mm	55/150/1150
	4.25	フォーク外幅	b5	mm	540/600/685
	4.32	ホイールベース中央最低地上高		mm	20
	4.34.1	直角積付け通路幅 (1000×1200横差し)	Ast	mm	1860
性能	4.35	最小旋回半径	Wa	mm	1400
	5.1	走行速度、積載時/無負荷時		m/s	1.1/1.25
	5.2	上昇速度、積載時/無負荷時		m/s	0.020/0.035
	5.3	下降速度、積載時/無負荷時		m/s	0.058/0.046
	5.8	最大登坂能力、積載時/無負荷時		%	5/5
電動機	5.10	常用ブレーキ			電磁式
	6.1	走行モーター定格出力 S2 60分		kW	0.9
	6.2	荷役モーター定格出力 S3 15%		kW	0.8
	6.4	バッテリー電圧/公称容量		V/Ah	24/60
	6.5	バッテリー重量		kg	14
その他	8.1	駆動方式			AC
	10.5	ステアリング方式			電動式
	10.7	運転者耳元騒音レベル		dB(A)	<74
	10.11	使用環境			屋内
	10.12	安全警報			ホーン
	10.13	安全保護装置			180° LiDAR / 非常停止ボタン / フォーク先端センサー
	10.14	位置決め方式			2D画像ナビゲーション
	10.15	停止精度		mm	±20
	10.16	走行誘導精度		mm	±20
	10.17	バッテリー種類			リチウムイオンバッテリー

製品改良のため、仕様および装備は予告なく変更される場合があります。

掲載図にはオプション仕様が含まれる場合があります。