

使用實例 搭載滾輪式平台無人搬運車系統

本系統之無人搬運車，其車上的滾輪式平台以及其他的相關機器，透過光通信感應器來與其他設備交換指令後運轉，進行自動搬送。



1. 無人搬運車本體仕様

型式：RAKUDA100B(R V 1 0 2 1)

容許荷重：100KG 以內(含載具)

引導方式：磁性膠帶引導

走行速度：3 速 2.6 KM/H 2 速 1.0 KM/H 1 速 0.5 KM/H

最小走行半徑：600mm

走行精度：±10mm

爬坡能力：1/40

走行方式：前進、後退、轉向、分歧、合流

控制方式 轉向控制系統： 二輪差速控制

速度控制系統： 變壓器

通信機能 光通信方式： 定點通信方式

裝載方式：滾輪式平台

電池：鉛電池 12V/35AH 搭載兩個

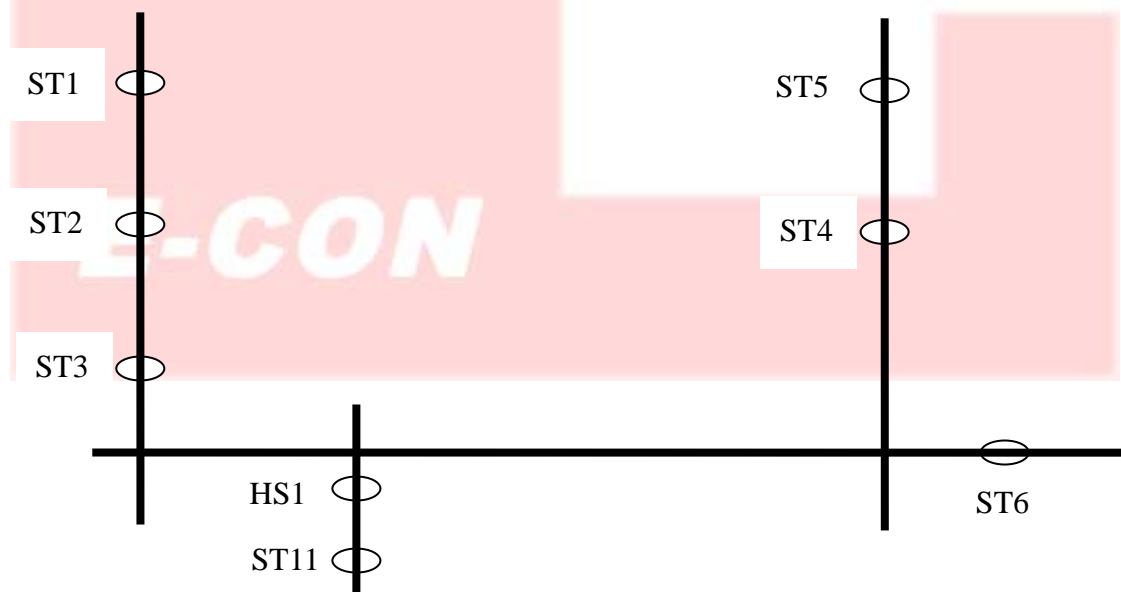
安全裝置：保險桿、急停開關、MARK ERROR、動輪異常

電池異常、防撞感應器、閃光指示燈、蜂鳴器

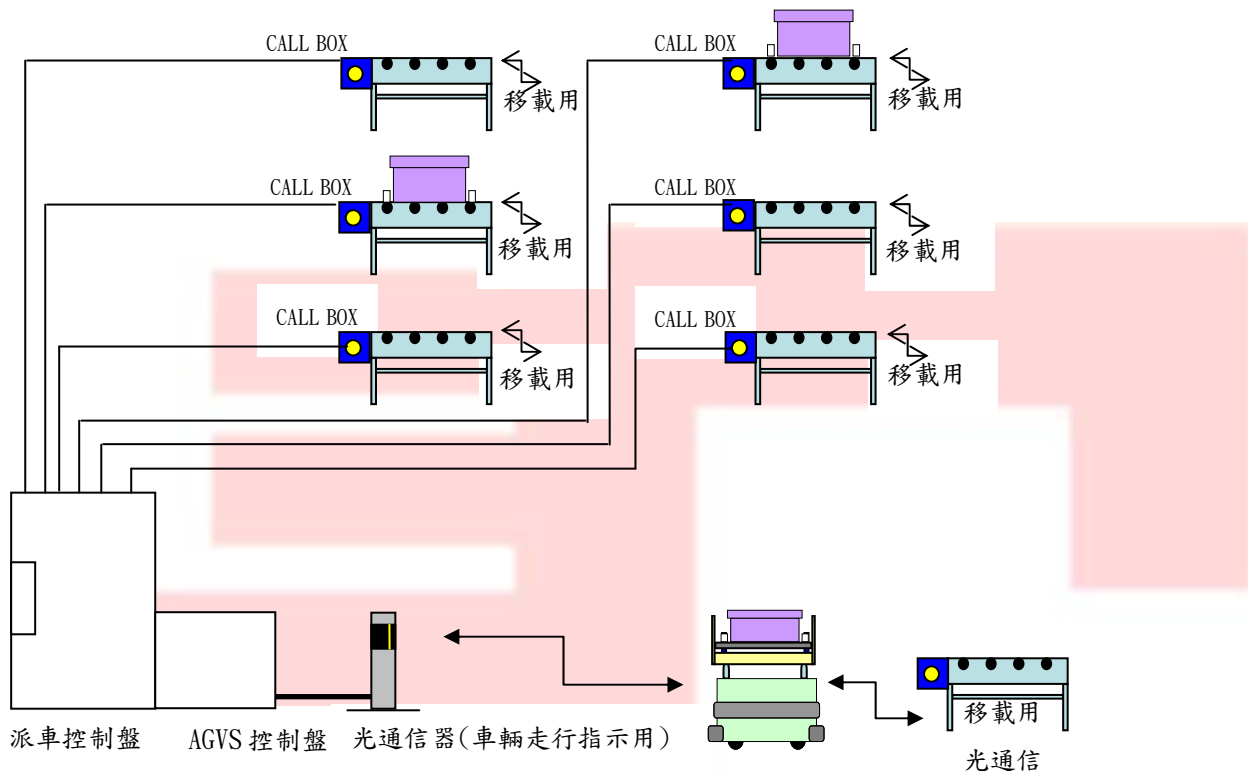
2. 其他地面側設備

AGVS 控制盤、光通信器(移載信號用)、光通信器(車輛走行指示用)、CALLBOX、充電器。

3. LAYOUT 圖



4. 系統說明圖



5. 動作說明

例：HS 1 → ST 1 1 → ST 1 → HS 1

1. 當 ST1 裝載站有工作人員按下 CALL BOX 按鈕的時候，信號會到派車控制盤。
2. 正在 HS1 待機站待機的無人搬運車(以下簡稱 AGV)，透過光通信器(車輛走行指示用)，往 ST1 的搬送指令被起動。
3. AGV 往 ST11 裝載工作站出發、前進。
4. AGV 抵達 ST11 裝載工作站。
5. 到站後，裝載站的貨物透過 AGV 上的滾輪式移載機構，將貨物

搬送的 AGV 上。

6. AGV 裝載完畢之後，執行到 ST1 卸載工作站貨物的工作指令。

7. AGV 往 ST1ST1 卸載工作站出發、前進。

8. AGV 抵達 ST1 卸載工作站。

9. 到站後，卸載站的貨物透過 AGV 上的滾輪式移載機構，將貨物搬送的工作站上。

10. AGV 卸載完畢之後，車輛往 HS1 站出發、前進。

11. AGV 抵達 HS1 待機站。

12. AGV 待機，等待下一次的工作指令。

The logo for E-CON, featuring the text "E-CON" in a bold, white, sans-serif font. The letters are slightly shadowed, giving them a 3D appearance as if they are floating above a light pink rectangular background.