

新6輪機構による安定した走行を実現！

追従・自走式搬送ロボット プロトタイプ「MiniTaurus」

狙いと利用シーン

安定した走行で重量物を運ぶ自律移動運搬ロボットの実現

- 物流現場における重量物運搬に適用可能なロボットシステム
- 複合ビル間を行き来する荷物自動搬送システムとしての利用
- 不整地走行の強みを活かした屋内外警備ロボットベース等（採用実績あり）

特長

- 6輪機構によって不整地に対する安定した走行が可能（注1）
- 人追従機能や巡回機能により、荷物運搬が可能
- 無線充電スポットに自律移動、自動充電による連続稼働が可能

（注1）特許第6755044号「車輪構造体及び車両」（出願日：2016年12月9日／登録日：2020年8月27日）

主な仕様・性能

- 主要センサ
3D-LiDAR、2D-LRF、超音波センサ、
バンパセンサ、モーションセンサ、ロードセル
- オプション 360度カメラ
- サイズ 幅905×奥行900×高さ1200
- 重量 120kg
- 最大積載重量 100kg
- 最高速度 2km/h
- 段差乗越 15mm
- 傾斜乗越 5度
- 充電時間 1時間程度（無線充電）
- 連続稼働時間 7時間



追従・自走式搬送ロボットプロトタイプ
MiniTaurus

開発

DX推進センター

〒135-0064
東京都江東区青海2-5-10 テレコムセンタービル東棟
URL: <https://dxpc.iri-tokyo.jp/>

