

次世代インテリジェント無人フォークリフト (SLAM^{※1}方式)

AGF-X

Powered by **ΣSynX**^{※2}

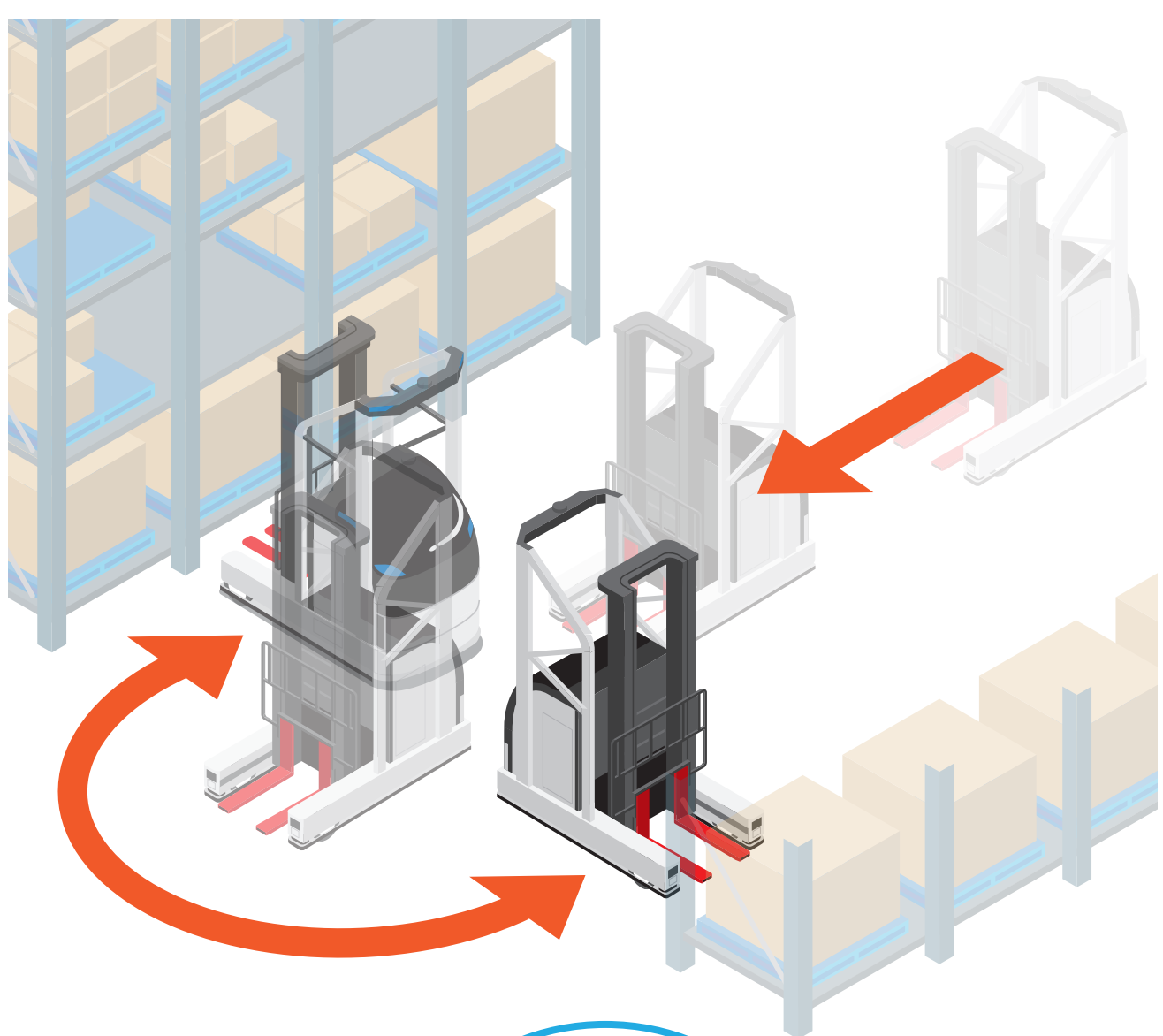
発売に向け開発中

無人フォークリフトの導入を諦めていた現場に最適モデル登場

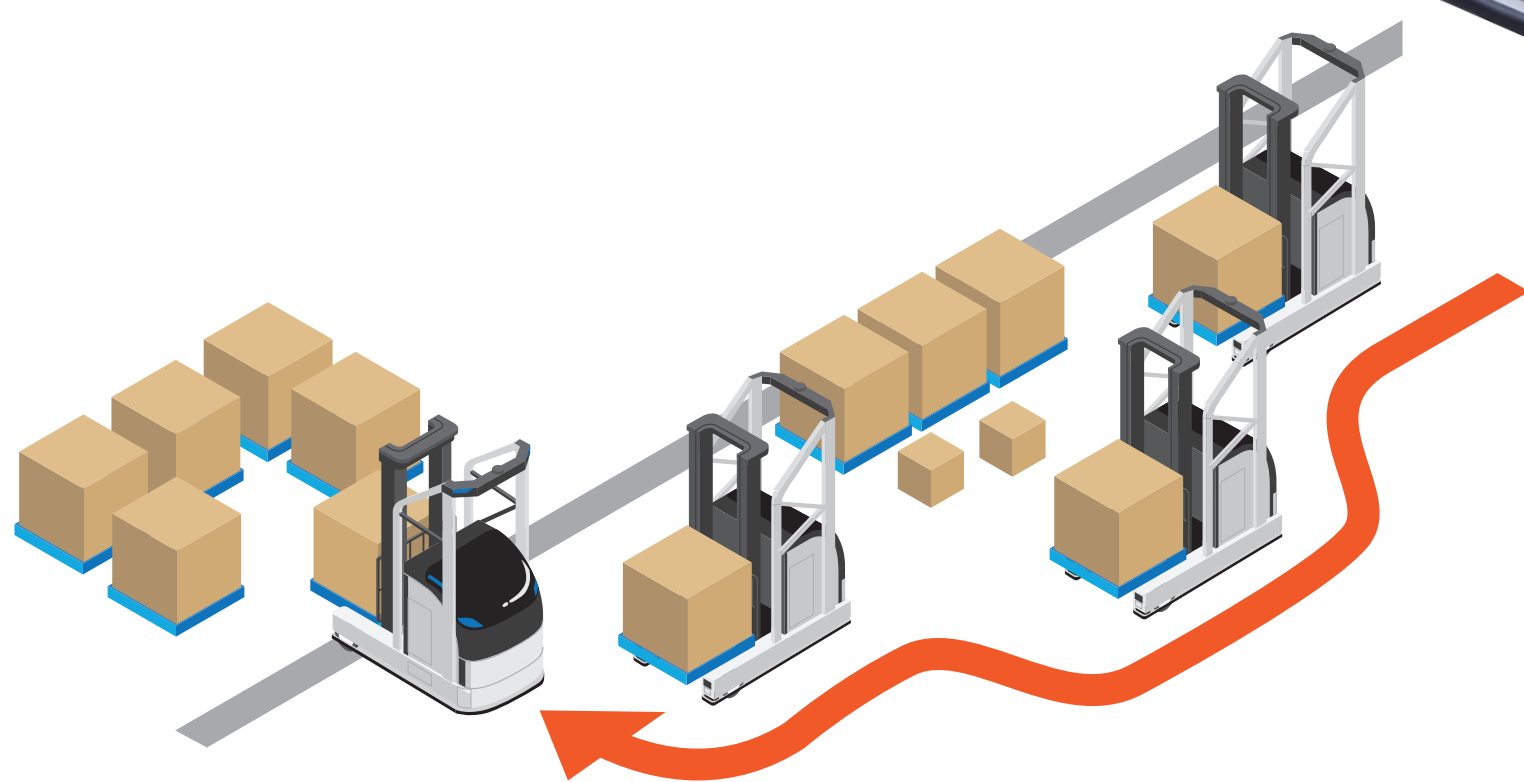
有人フォークリフトに劣らない作業能力

高速移動・高速旋回

搬送・周囲状況に応じて最適な動作を行い
高速な荷役作業が可能。



LiDAR SLAM^{※3}
誘導方式を採用



有人作業エリアでも安心の無人走行可能

優れた障害物検知および回避能力

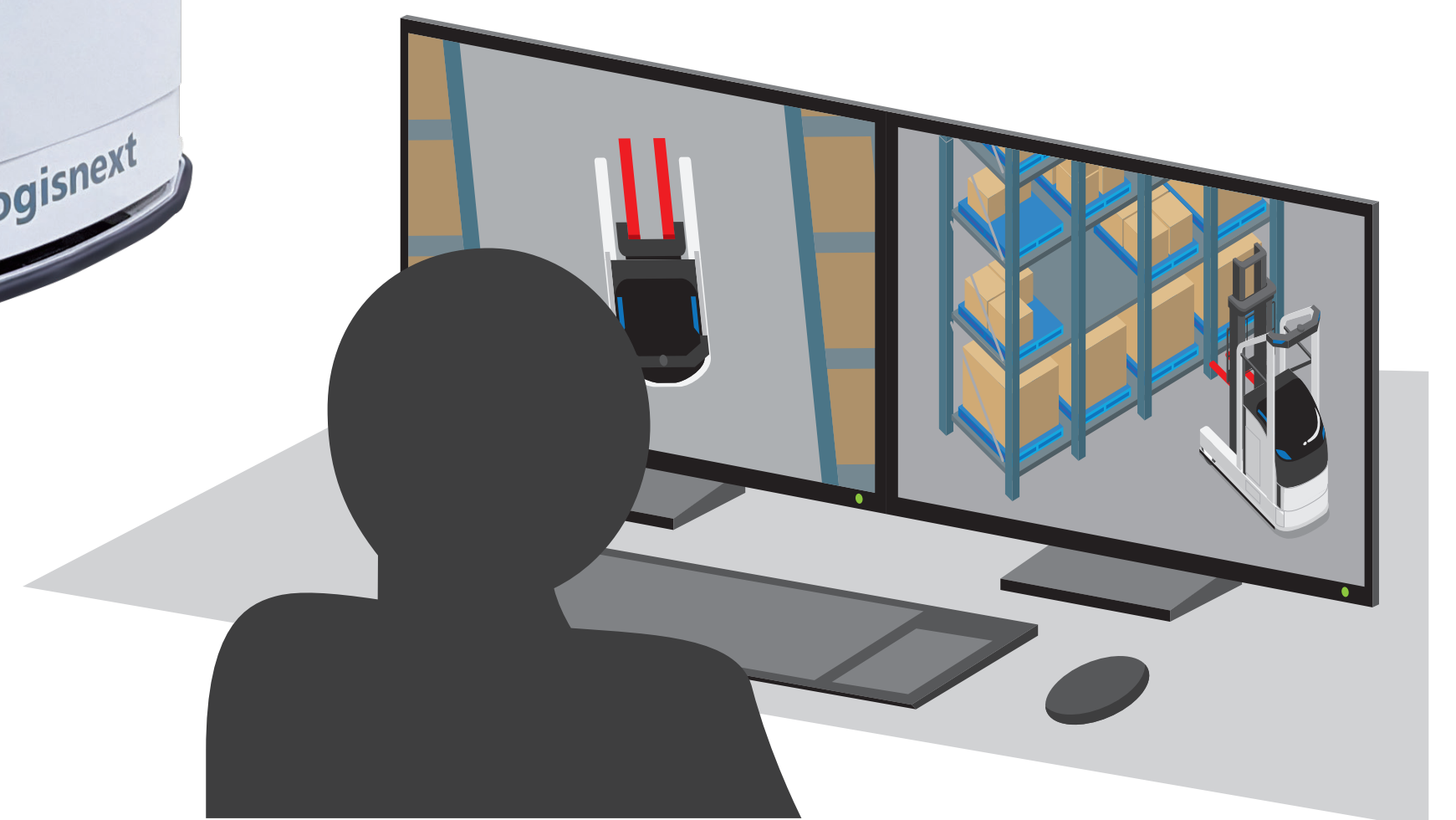
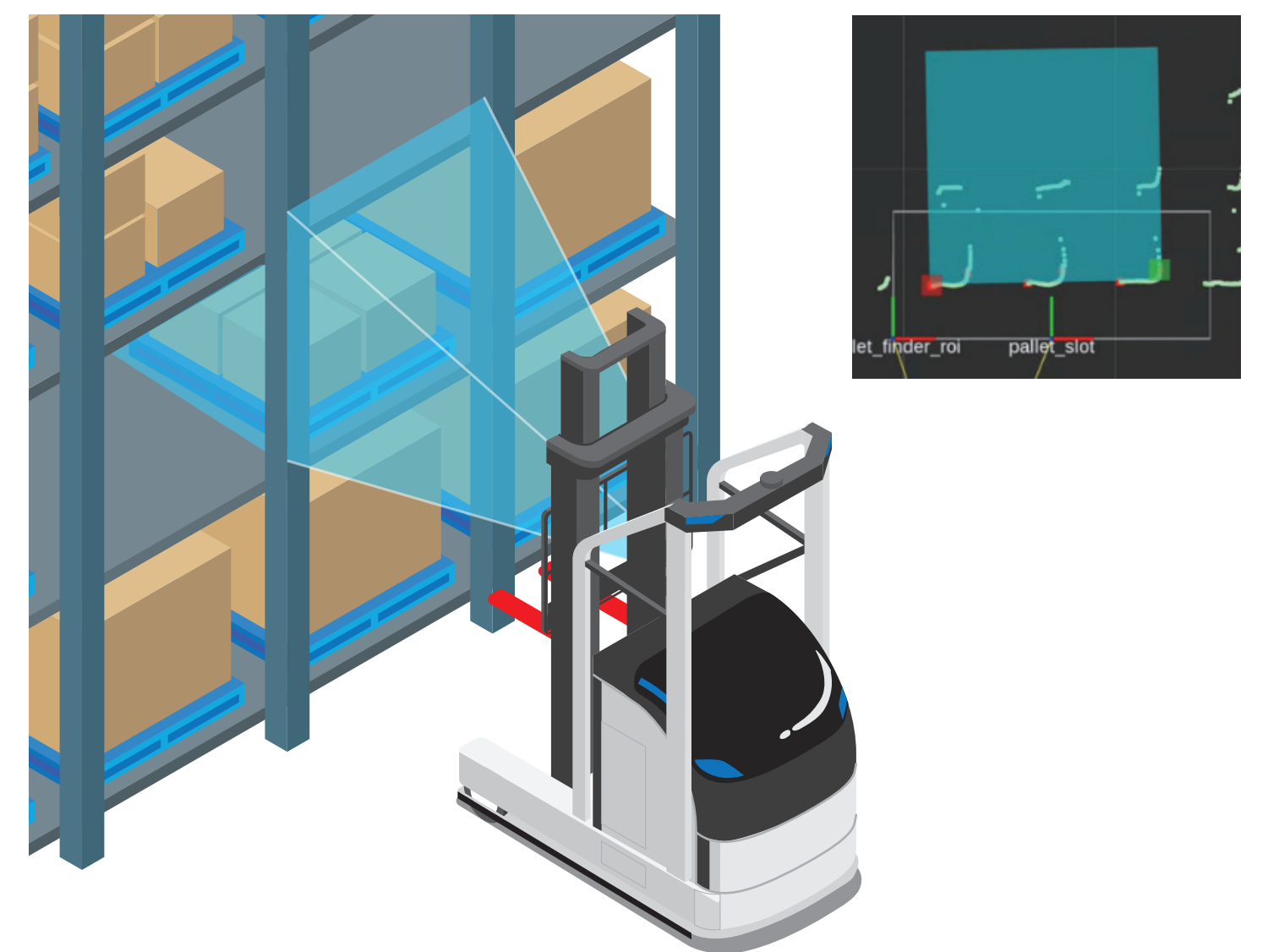
通路上に人やパレット、その他障害物があっても
障害物検知機能により自動で回避、搬送続行。

製品の仕様および外観は、改良のため
予告なく変更することがあります。

既存の物流倉庫のレイアウトはそのまま活用

複合センサー技術による物体検知

複数のセンサー組み合わせによる物体検知で、
設置位置のズレたネステナーや、
人がラフに置いたパレットでも荷役が可能。



万が一の場合も遠隔操作で効率化

三菱重工の通信技術に基づく遠隔操作

車載カメラや、倉庫に設置された監視カメラと
オンラインで接続し、状況に合わせて
自動⇄遠隔操作を切替可能。

※1 SLAMとは、移動体の自己位置推定と環境地図作成を同時に行う技術の総称です。
※2 ΣSynXは、「Σ=総和」「Syn=同調・協調」「X=未来」をそれぞれ表した、三菱重工グループ製品全体を自律化・知能化する標準プラットフォームです。
※3 LiDAR SLAMとは、レーザーセンサー(距離センサー)を主に使用する方式のSLAM技術です。