

# 重量物を自在に搬送するメカナムホイール

Nabtesco Precision Equipment Company RV



## メカナム駆動ユニットRVWシリーズ

産業用ロボットの関節用途で高い世界シェアを誇る「精密減速機RV™」を一体化した駆動ユニット。メカナムホイールによる全方位移動と高荷重対応で、重量物の自由自在な搬送を可能にします。

**Orientalmotor**

## ブラシレスモーター BLVシリーズ Rタイプ

搬送台車に適したバッテリー駆動の小型・軽量ブラシレスモーター。1~4000r/minの幅広い速度制御範囲で低速域も安定した運転を可能にします。出力:60~750W。Modbus通信、CANopen通信に対応。

	7PG	10PG	15PG	20PG
ホイール径(φmm)	178	254	381	508
許容耐荷重/輪(kgf)*1	200	500	1,500	2,500
最高速度(m/min)	60	60	30(60*2)	30(60*3)
最大回転数(rpm)	107.3	75.2	25.1(50.1*2)	18.8(37.6*3)
標準速比	30	34.73, 60	52.8, 98	80, 160
バックラッシュ(arc.min)*2	12	12	12	12
ロストモーション(arc.min)*2	12	12	12	12
定格トルク(Nm)*2	7	100	350	1,225
起動停止許容トルク(Nm)*2	27	300	1,050	2,000

※1 路面などの状態による荷重分配の変動を考慮し、車両と積載物を合わせた総重量を「1輪当たりの許容耐荷重×搭載ホイール数×3/4」以内とすることを推奨します  
 ※2 減速機部分の性能になります ※3 荷重/輪 750kgf(7,350N)以内での速度です ※4 荷重/輪 1,250kgf(12,250N)以内での速度です

Nabtesco Precision Equipment Company RV WIBOTIC™



## ワイヤレス給電・充電システム

業界最高水準の性能とコンパクトさを兼ね備え、AGV/AMRの自律運用を支える最適な充電ソリューション。RVWシリーズとの組み合わせにより、高精度な駆動とスマートな充電を実現します。

**Orientalmotor**

## モバイルロボットコントローラ MVC01

AGV/AMRの走行に必要な走行制御機能を搭載。車輪ごとの計算や軸間同期制御を自動化しソフトウェア開発の負担を軽減。メカナム駆動に必要な4軸独立制御の簡易化に貢献します。



## メカナム駆動ユニット RVWシリーズ ラインナップ

