

無人フォークリフト CarriRo® Fork、自由自在に操作する アプリ「ForkTalk」提供開始 —タブレットで簡単操作、セルフメンテナンス可能。紹介動画も公開—

株式会社 ZMP(東京都文京区、代表取締役社長:谷口 恒)が販売している無人フォークリフト CarriRo Fork の遠隔で操作可能な新機能「ForkTalk(フォークトーク)」の提供を開始しました。
ForkTalk 紹介動画:<https://www.zmp.co.jp/carriro/carriro-fork>



ForkTalk を利用して遠隔で CarriRo Fork を操作するイメージ

無人フォークリフト CarriRo Fork は、物流倉庫や工場内のパレット搬送の自動化、省人化にご活用いただける製品として、2019年12月より販売を開始しております。これまで、一般的に無人フォークリフトは、導入後も複雑なプログラムや設定などで現場での作業者の育成や操作が困難、また突発的なトラブル時も原因や対策がわからず、その場で解決が難しい、という課題がありました。そこで、このたび CarriRo Fork への操作指示の方法については、誰でもすぐに操作が可能のように、シンプルかつ簡単に遠隔操作が可能な ForkTalk という機能を新たに搭載しました。

ForkTalk を使うことで、以下の作業が可能となります。

① 簡単な遠隔操作

CarriRo Fork と ForkTalk は Wi-Fi で常時接続。タブレットのタッチ操作で、遠隔から簡単にコース設定や走行停止・再開、また、搬送シナリオ(下記)の実行が可能です。

② 柔軟な搬送シナリオ設定

現場のパレット搬送作業に合わせ、運搬コースの設定、選択やパレット認識の有無、繰り返し回数など、一連の動きをシナリオとして登録が可能です。

③ セルフメンテナンス

本アプリで遠隔から状況把握と対処方法の確認を行うことができるため、万が一のトラブル時にも現場でスピーディな復旧が可能となります。

また将来的には、ForkTalk を経由してお客様ご自身で CarriRo Fork、ForkTalk 最新版ソフトウェアのアップデート可能、日常点検のサポート機能を搭載予定です。



【無人フォークリフト CarriRo® Fork について】

無人フォークリフト CarriRo Fork は、ZMP がこれまで自動運転開発で培ってきた、自動運転技術を活用して開発された製品です。フォークリフトのベース車両には、Linde Material Handling 社製の機体を使用しています。フォークの自動運転には、「レーザー誘導型」の方式を採用しており、動作精度±10～20mm を実現しています。これにより、物流倉庫や工場内の搬送作業のパレット搬送を自動化、省人化することが可能になります。簡単なセットアップで作業エリアの事前マッピングから運用開始まで数日で実現できることが特徴で、喫緊の課題となっている労働力不足を軽減し、社会課題の解決に貢献します。

【CarriRo Fork 製品ページ】

<https://www.zmp.co.jp/carriro/carriro-fork>

【CarriRo Fork 価格】

CarriRo Fork (ウォークタイプ): 5年リース 月額 22.6 万円 (税別)

CarriRo Fork (リーチタイプ) : 5年リース 月額 33.8 万円 (税別)

※買取も可能です。また価格は今後予告なく変更となる可能性があります。

【本件に関するお問合せ】

株式会社 ZMP キャリロ事業部

TEL: 03-5844-6211 / FAX: 03-5802-6908 E-Mail: info@zmp.co.jp

【株式会社 ZMP】

<https://www.zmp.co.jp/>

本社: 東京都文京区

代表取締役社長: 谷口 恒



「Robot of Everything ヒトとモノの移動を自由にし、楽しく便利なライフスタイルを創造する」というミッションのもと、①ヒトの移動を担う『自動運転車両 RoboCar®シリーズ』、②モノの移動を担う『物流ロボット CarriRo®シリーズ』、③『低速自動運転ライフロボットシリーズ』を活用したサービス、また④それらを管理する『ロボットクラウドシステム ROBO-HI®』など、ロボット・自動運転技術をコアとする製品・サービスを提供しています。

日本初の公道走行を実現した DeliRo®、佃・月島でサービス開始した RakuRo®は、「ロボットを社会インフラへ」を目指し、戦略的事業パートナーを募集中です。ZMP はこれからも世の中に感動を与える製品やサービスを提供してまいります。