

普及版S-CART问世!!

S-CART *Naze*

无人搬运台车
S-CART Naze



保留主要功能，
价格更实惠!



无导轨行走



连续运行8小时



循环运行



最大装载重量100kg



高度200mm的车身低



行走指示启动画面



平板电脑操作简便



停止定时器设定

只需3步，马上运用!



制作地图
(地图制作)



注册路线
(示教)



运用开始

功能比较表

| 项 目 | S-CART Naze | S-CART100 |
|---------|-------------|------------------------------|
| 地 图 | 50mX50m以下 | 可以实现 50mX50m以上 |
| 行 走 控 制 | 平板电脑 | 平板电脑管理系统 |
| 路 线 数 | 最多20条路线 | 可达到20条 ^{※1} 路线以上 |
| 追 踪 功 能 | 无 | 有 |

※1 需导入管理系统。
※2 S-CART Naze 不支持与周边设备联动。

尼得科传动技术(浙江)有限公司

日本电产新宝(浙江)有限公司将于2023年4月1日改名为尼得科传动技术(浙江)有限公司。

日本电产新宝(浙江)有限公司
NIDEC-SHIMPO (ZHEJIANG) CORPORATION

使用时，请仔细阅读使用说明书，
正确使用。

<http://www.nidec-shimpo.co.jp/>

日本电产新宝检索 **检索**

平湖经济开发区平成路1858号 邮编:314200
电话号码: 0573-8507-9561(代表) 传真号码: 0573-8509-3543

该产品目录登记内容截至2019年1月。
本公司可能会由于改进而对产品外观、
规格等进行变更。

S-CART Naze

| 一般规格 Specification | | |
|-------------------------|-----------------------|---|
| 使用条件 Usage | 搬运物规格 Cargo example | 纸箱包装品、加工品、材料等均可 |
| | 运行时间 Operation time | 连续行走时间 8H (充电时间 1H) |
| 规格基准 Governing standard | | JIS D 6801,6802,6803,6804,6805 基准 |
| 设置条件 Environment | 地面要求 Floor conditions | 地面波动 10mm/m |
| | | 路面坡度 3%以下 段差 max 5mm 槽宽 max 10mm 地板结构是配置钢筋的混凝土结构 耐楼面荷重 200kg/m ² 以上 表面修饰型涂装 |
| 环境 Environment | | 使用场所 室内一般环境 |
| | | 环境温度 0~40°C 湿度 90%RH以下 无结露 无灰尘、腐蚀性气体 |

| 无人搬运台车本体规格 AGV Specification | | |
|------------------------------|--|---|
| 适用范围 Scope | 无人搬运台车本体 | |
| 搬运对象 Intended cargo | 搬运物表面面积A2 (420×594) 以内 搬运物表面面积100kg以内 | |
| 运行 Traveling | 运行功能 Function | 前进, 后退, 旋转 (原地旋转直径 φ876mm) |
| | 运行速度 Traveling speed | 30m/min ※最高可设定60m/min ※应用程序启动、停止 |
| | 停止精度 Stop position accuracy | 位置精度: ±10~30mm 旋转角度精度: ±3deg |
| 运行控制方式 Control | 最小可通过路宽 Traveling path width | 1000mm |
| | 驱动方式 Drive | 两轮驱动 |
| | 电机功率 Motor | 200W×2轴 |
| | 刹车装置 Braking | 运行中为电器式刹车, 停止时为电磁式刹车 |
| | 驱动方式 Control | AC伺服电机启动 |
| | 转向方式 Steering | 两轮差速式 |
| | 车身自重 Body weight | 65kg |
| | 车身尺寸 Body size | 宽630mm×长790mm×高200mm |
| | 装车方式 Loading method | 人工搬运货物上车。 |
| | 引导方式 Routing | 固定路线 无轨道运行 |
| | 电池 Battery | 容量 47.5Ah 电压 25.9V 搭载锂电池 |
| | 充电方式 Charging method | 接插式手动充电 |
| | 运行方式 Operation | 操作人员通过平板电脑选择路线, 目的地 通过平板电脑上操作杆操作 |
| | 安全装置 Safety feature | ·紧急停止按钮1处 按下车后部所配紧急停止按钮停车 ·障碍物感应器 检测范围 前后 检测到前方1m内有障碍物时进行减速, 再接近时停车 ·防撞条 触碰台车下部的防撞条会停车 运行时发出警告音 ·LED指示灯 台车前后各配有两个LED指示灯, 显示运行中, 异常, 停止等状态 |
| | 车体规格 Body | 驱动轮 Drive wheels |
| 从动轮 Auxiliary wheels | | φ50 4轮 橡胶 |

| 附属品 Included accessories | | |
|--|----------------------|--|
| 充电装置 Charging apparatus | 内容 Contents | ·充电装置×1 (包含充电线) ·电源线×1 |
| | 外形尺寸 Size | ·充电装置尺寸: 宽213mm×长312.4mm×高76.5mm (不包含电源线, 充电线) ·充电线长: 约1m ·电源线长: 约1.8m |
| | 电源规格 Power | 100~240VAC 最大输入电流15A (100VAC时) 电源插座形状: 扁平平行两脚型 (A型) |
| | 充电方法 Charging method | 通过将充电连接器连接到无人搬运台车的充电用连接器进行充电 |
| S-CART 专用平板电脑 Tablet PC for S-CART control | 内容 Contents | ·平板电脑×1 ·专用AC充电器×1 ·USB线×1 |
| | 外形尺寸 Size | ·宽102.4mm×高193.1mm×厚9.35mm ·屏幕: 约7英寸 (分辨率1280×720像素点) ·USB线长: 约1m |
| | OS | 安卓 6.0 |
| | AC充电器规格 AC adapter | 10W, 100~240V, AC 50/60Hz 0.2A 电源插座形状: 扁平平行两脚型 (A型) |
| 顶升用螺栓 Jacking up bolt | 功能 Functions | 可通过蓝牙进行远程操控 |
| | 内容 Contents | 螺栓×2 |
| | 用途 Usage | 用于顶升驱动轮 |
| | 尺寸 Size | M10×150mm |

【推荐工作条件】

推荐在以下条件下进行工作。

- 可设定的路线最多为20条
- 行走区域面积为□50m以下
- 地面状态应平坦、清洁
- 在自动运行的路线周边, 托盘、货物等无频繁移动, 没有使用叉车、台车等大型移动物体
- 所要求的起点、终点的停止精度在±3cm以内

【使用注意事项】

在以下条件下, 有可能会出现不能正常使用的情况。

- 频繁移动较多物体的场所
- 金属等光线易反射镜面物较多的场所
- 玻璃、亚克力板等透明物较多的场所
- 20cm以下的网或管、栅栏等细杆状物较多的场所
- 在高度5~20cm附近有栅栏等有较多水平面的场所
- 阳光直射的场所
- 地面有凹凸的场所, 有油、粉尘、切屑等的场所