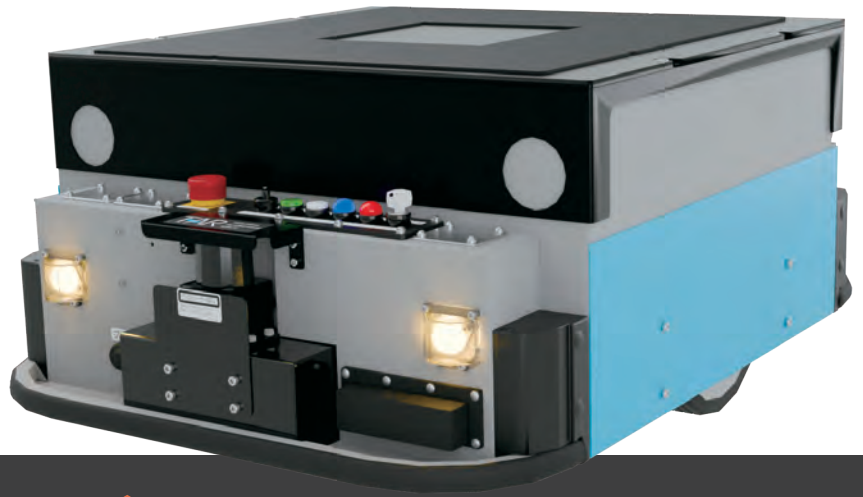


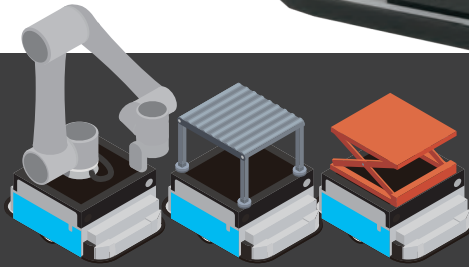
# モジュラー型 自律走行 搬送ロボット

TAR SERIES

## TAR-U01/02



選べる  
モジュール  
広がる  
可能性

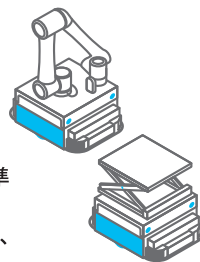


### モジュール搭載で、搬送から工程まで

モジュラー型 TAR は、標準化されたロボットアームやコンベアなどのモジュールを搭載可能。搬送だけでなく、組立・加工など複合工程に対応し、現場の自動化を柔軟に進化させます。

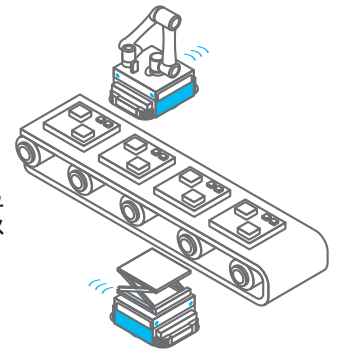
### 現場に合わせた モジュール設計

ロボットアームやコンベアなど標準モジュールを自由に設計。工程に応じた最適な自動化を柔軟に、かつスピーディに実現します。



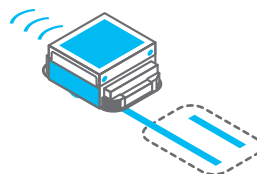
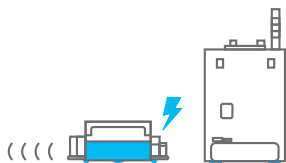
### FA 機器も含めた トータル提案

自社のFA機器製造部門と連携し、モジュラー型 TAR と組み合わせたオーダーメイドソリューションを提案します。



### 自動充電機能

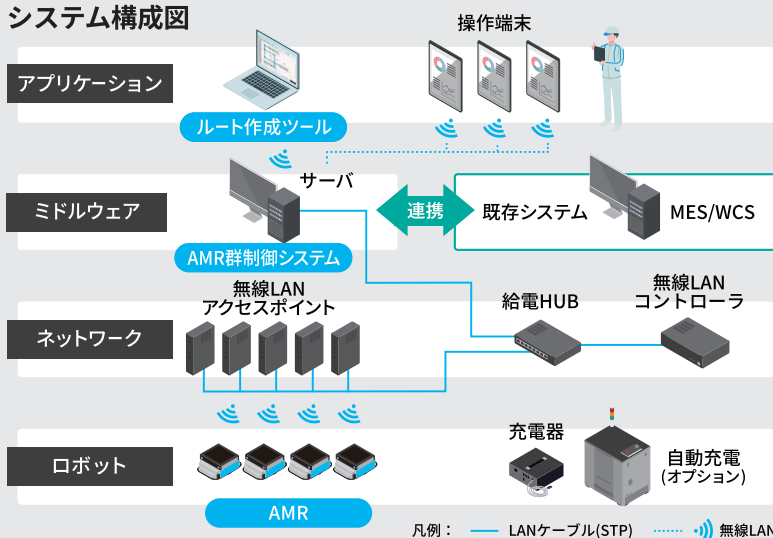
電池残量が少なくなると充電ステーション(オプション)まで自動で戻り、充電を開始します。



### 高精度位置決めも可能

独自の自己位置推定方式に加え、精度が必要な箇所には磁気テープを貼り付けることで、停止位置も通行位置も高精度な位置制御を実現(TAR-U02に限る)。

### システム構成図



### 自社ワンストップ提供 一貫したカスタム対応

要件定義 → 設計製造 → 据付 → 保守

### デモンストレーション 見学可能



お問合せフォーム



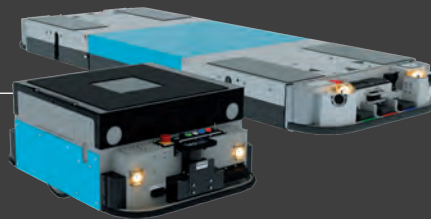
弊社施設にてTARシリーズのデモンストレーションをご見学いただけます。お問合せフォームからご連絡ください。



# TAR SERIES

## 制御はひとつ、動きは無限。 TARシリーズの協働ソリューション。

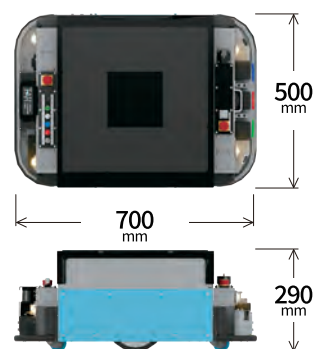
TARシリーズは、低床型とモジュラー型を同一の制御 PC で管理可能。  
現場のレイアウトや工程に応じて、2 タイプが協働し、柔軟な搬送ソリューションを実現します。



### 装置概要

| 品番   |           | TAR-U01                                          | TAR-U02                                |
|------|-----------|--------------------------------------------------|----------------------------------------|
| 主要仕様 | 装置寸法      | W 700 × D 500 × H 290 mm                         |                                        |
|      | 装置重量      | 約 86kg                                           |                                        |
|      | 外装塗装色     | 黒 / 水色 / グレー                                     |                                        |
|      | 走行方式      | 二輪速度差方式による前進・後進・旋回・カーブ                           |                                        |
|      | 移動速度(max) | 前進：60 m/min、後進：12 m/min                          |                                        |
|      | 停止精度      | ±50 mm 以内（無負荷時）                                  | ±10 mm 以内（無負荷時）                        |
|      | 可搬重量      | 最大 200 kg（搭載モジュールを含む）                            |                                        |
|      | 誘導方式      | ・電子地図に基づく自己位置推定誘導方式                              | ・電子地図に基づく自己位置推定誘導方式<br>・磁気テープによる磁気誘導方式 |
| 主要機能 | 駆動時間      | 約 6.4 時間（リチウムイオン電池充電時間：約 2 時間）                   |                                        |
|      | 安全機能      | 非常停止スイッチ、バンパースイッチ、ブレーキ解除スイッチ                     |                                        |
|      | 障害物検知機能   | 前方：レーザー式センサ障害物検知による減速・停止<br>後方：超音波式センサ障害物検知による停止 |                                        |
|      | 注意警告機能    | ウインカ機能付きランプ、スピーカ                                 |                                        |
|      | その他       | 操作用フットスイッチ                                       |                                        |
| 環境条件 | 使用時       | 温度：0～40℃、許容相対湿度 30～80%RH（結露なきこと）                 |                                        |
|      | 保管時       | 温度：-20～60℃、湿度 80%RH 以下（結露なきこと）                   |                                        |

### 外形寸法図



※画像はイメージです

### ご注意

- 本搬送ロボットを動作させるためには、「5GHz 無線ネットワークの構築」「専用サーバーの設置」「群制御システムソフトウェアの導入」が必要です。
- 屋外では本搬送ロボットは使用できません。
- 詳細は当社営業にお問い合わせください。

## 各種サービス

### 導入前サポート

導入をご検討いただく際、AMR 実機を現場に搬入し検証作業をご支援します  
設備導入時には、専門のスタッフによる充実したオペレーション・トレーニングを実施します

### 保守サービス

安心して長くお使いいただくために以下のような保守サービスを提供いたします



**LIFEDATA※の取得で予防保全を実施**  
**MTBF（平均故障間隔）を最大化します**

**搬送ロボット(AMR) 本体 定期点検(年1回)**

- ・走行部などの消耗部品の清掃、注油、交換作業
- ・安全点検や専用検証ソフトウェアによる総合検査

※LIFEDATA：TAR 本体内部に保存されている使用状態の蓄積データ



**お問い合わせ窓口**

- ・安心してお使いいただくための情報提供
- ・エラーなどのインシデント発生時の復帰サポート

### お問い合わせ



立山マシン株式会社 事業推進室

〒930-1305 富山県富山市下番 30

**TEL:050-5535-5807**

受付時間：9:00～17:00（土・日・祝/当社休日を除く）

<https://www.tateyama.jp/ma/>

### 安全に関するご注意

- ご使用の際は、取扱説明書をよくお読みの上、正しくお使いください。
- カタログ記載の商品を安全に使用していただくために、取扱いについては稼働時、停止時に拘らず、設備付属の取扱説明書および設備の警告を十分確認した上で正しい作業を実施されますようお願い致します。

仕様および外観の一部を改良のため予告なく変更することがありますのでご了承ください。

© TATEYAMA MACHINE CO., LTD.

**TATEYAMA**

2025 年 12 月 25 日 Ver.1.0.0