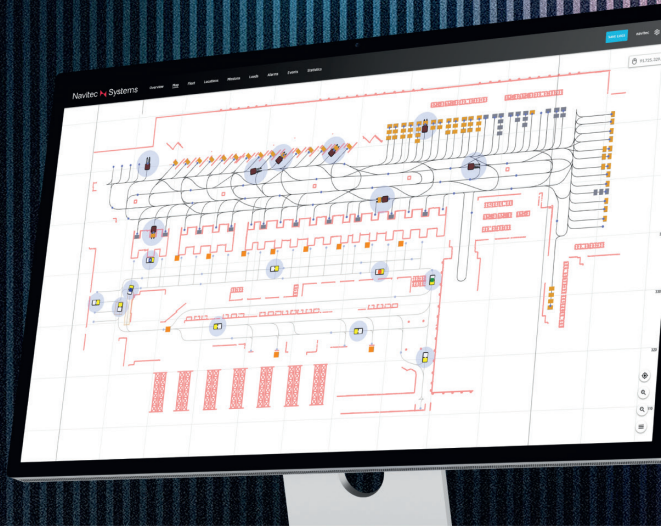


市場をリードするナビゲーション&フリート管理

navitecsystems.com



Navitrol™ (ナビトロール)

屋内外を問わず、あらゆるAMR・AGV向けのロバストなナビゲーションおよび自己位置推定。



高精度
±1cm



あらゆるAGV・
AMRタイプに対応



柔軟でスケーラブル

ナチュラルフィーチャナビゲーション

市場最高レベルの位置決めおよびナビゲーション精度を実現するために、自然特徴を用いたナビゲーションを採用しています。

極めて高精度で堅牢な位置決め

業界最先端のセンサーフュージョンおよび自己位置推定アルゴリズムにより、2Dまたは3D LiDARやその他のセンサーを活用し、最も過酷な環境においても高精度かつ「ファイブナイン (99.999%)」の信頼性を実現します。

インフラ不要・ハードウェア非依存

独立系企業として、メーカーを問わず最適なセンサーおよびモーターコントローラーに対応しています。

インテリジェントな環境認識

Navitrolは、パレット、台車、その他のコンテナを自律的に検出し、ドッキングすることができます。

あらゆる車両タイプ・サイズ・キネマティクスに対応

Navitecは、車両のサイズ、駆動方式 (電動・油圧)、駆動軸数、さらには屋内・屋外環境を問わず、あらゆるタイプの車両を自動化できます。

迅速な立ち上げ (コミッションング)

車両設計に関するサポートを提供し、短いインテグレーション期間での立ち上げを保証します。

豊富な機能

- 障害物回避
- 荷物およびドッキングステーションの自動検出
- パレット検出
- 隊列走行・同期走行
- 柔軟な組立ライン対応
- ブロック積み、ディープレースタッキング、牽引搬送 (タグガートレイン)
- フルラック対応機能

わずか数ステップで導入可能



1 AGVのティーチング

初回は手動で車両を走行させるだけ



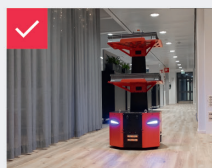
2 マップ作成

当社ソフトウェアでマップを作成・編集



3 ルート作成

直感的なインターフェースでルートを描画



走行開始

これだけで車両は走行を開始できます！

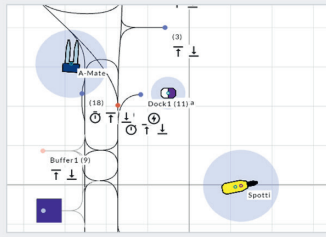


実際のプロセスを見る ▶

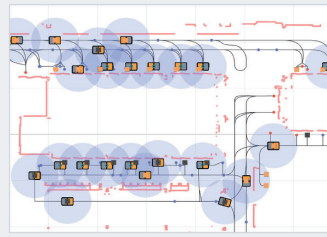


VDA5050対応 ユニバーサル・フリートコントロール

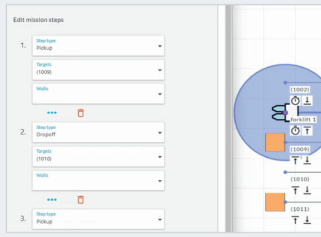
あらゆる交通量・用途において、多様なAMR・AGVフリートを容易に統合・制御し、フリート全体のパフォーマンスを最大化します。



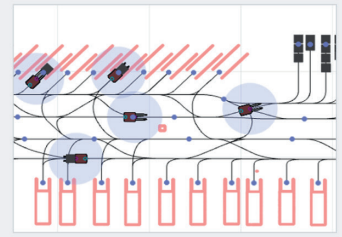
多様なフリートを容易に統合



あらゆる密度で安定した生産フローを実現



ミッションおよび交通管理



工場システムとの統合

高度なトラフィックマネジメントにより、生産フローの向上と安定化を実現

- 高度なトラフィック管理
- システム全体のリアルタイム追跡
- 走行中でも柔軟なルート変更が可能
- 高度なスケジューリング
- フリート内の手動車両の追跡
- キュー（待機列）管理
- 信号機、複数フロア、ドア制御などに対応
- 清掃ロボットとの統合

RTLSおよび混在フリート対応

UWB、BLE、GPSを含むリアルタイムロケーションシステム（RTLS）と接続することで、フォークリフトや作業車、物流・製造現場で移動する各種資産を含む、さまざまな車両や対象物の追跡および統合制御が可能になります。



あらゆる車両タイプおよびフリート規模に対応



交通およびミッション管理



混在フリートおよびRTLS対応

ミッション管理によるフリート統合制御

- ミッションの優先順位設定
- MES、WMS、WCS、ERPとの容易な連携
- 高度な充電管理
- 交通およびオーダー管理
- 詳細な分析ツール



VDA5050対応



包括的な統計機能



リアルタイムモニタリング

フルVDA5050対応 ユニバーサル・フリートマネジメント

- 異なるベンダーの車両を統合可能
- AGVとAMRを同一システムで管理
- 異なるタイプの車両を一元管理
- 複雑な倉庫機能にも対応

最適な結果を得るためのシミュレーションツール

- 自動化コンセプトの計画・設計
- 導入前にルートネットワークを検証
- 生産ボトルネックの回避

生産工程全体の自動化を実現

当社の包括的なソフトウェアソリューションにより、ショップフロアから倉庫まで、マテリアルフローのすべての工程を単一の統合システムで自動化できます。屋内から屋外環境への自律フリートのスムーズな移行を支援します。

