

自動フォークリフト「AutoFork」、新機能「キャッチ&リリース機能」を提供開始

～長距離搬送は自動、始点・終点は人。現場の変化へ対応する新機能～

株式会社ハクオウロボティクス（本社：東京都荒川区、代表取締役：鈴木 智広）は、自動フォークリフト「AutoFork」において、新機能「キャッチ&リリース機能」の提供を開始しました。

本機能は、長距離搬送を自動化しつつ、始点・終点は作業者が対応することで、現場の変化に柔軟に対応できる新しい搬送機能です。



作業による積み込み作業



荷積み後に自動搬送指示をする様子

物流倉庫や製造工場では、長距離の搬送経路は一定である一方、パレットや荷物の置き場が日々変化するケースが多くあります。従来の自動搬送では、荷物の取得位置と荷下ろし位置を事前に決めて搬送を指示する必要があり、日々変わるパレットや荷物の位置に対応しきれず、自動化を諦めてしまうケースもありました。

このように、現場の変化に対応できないことが、自動フォークリフト導入の障壁となっていました。

■ キャッチ&リリース機能概要

上記の課題に対し、「キャッチ&リリース機能」は、長距離搬送はAutoForkが自動化し、始点・終点は人が対応することで、現場の変化に柔軟に対応できる搬送方式です。



キャッチ&リリース機能運用イメージ

作業者が始点にて AutoFork をマニュアル操作し、パレットを持ち上げた状態で所定の位置から自動搬送を開始すると、AutoFork はルートを自動走行し、荷下ろし場所付近の目的地まで搬送します。終点では、作業者がマニュアル操作へ切り替えてパレットを荷下ろしします。

終点側の作業者が荷下ろしを終えた後、再び所定の位置から自動搬送を開始することで、荷積み地点付近の目的地まで自動で走行します。これにより、人の作業による柔軟性と自動搬送の効率性を生かした運用が可能です。

■ 機能紹介ページ・紹介動画

実際の搬送イメージについては、以下のページおよび動画をご覧ください。

キャッチ&リリース機能 紹介ページ

<https://hakuou.co.jp/products/autofork/catch-and-release/>

■ AutoFork の標準機能として提供

本機能は、AutoFork Lite および AutoFork Standard の両機種において、標準機能として提供されます。プレイバック機能と組み合わせることで、現場の運用に応じた柔軟な搬送シナリオの構築が可能です。

なお、本機能は現在 β 版として提供しており、実運用を通じて継続的な改善を進めてまいります。

■ PoC（実証導入）および実機の体験

本機能は、量産機を用いた 1 カ月間のトライアル（PoC）として、実際の現場環境でご検証いただくことが可能です。また、埼玉県さいたま市のデモ施設「東浦和ベース」にて、導入前に運用イメージをご確認いただけます。トライアルやデモ見学の詳細については、お問い合わせフォームよりご連絡ください。

【自動フォークリフト「AutoFork」製品概要】

自動フォークリフト「AutoFork」は、庫内搬送・工場内工程間搬送に対応した小型自動フォークリフトです。独自開発の自動運転ソフトウェアと物体認識技術を組み合わせた複数パレット一括自動認識や、倉庫内に設置されている物流機器との連携作業、最短で納入当日から自動搬送できる簡易なセットアップ等、現場の実用性と使いやすさを両立しています。

製品ページ：<https://hakuou.co.jp/products/autofork/>



自動フォークリフト
「AutoFork」

【ハクオウロボティクスについて】

所在地：東京都荒川区南千住 8-5-7 白鬚西 R&D センター202

代表者：代表取締役 鈴木 智広

ハクオウロボティクスは、「『モノを運ぶ』のない世界へ」というミッションのもと、物流の完全自動化を目指すスタートアップ企業です。2022 年に東京都で設立され、倉庫内搬送・工場内工程間搬送に対応した小型自動フォークリフト「AutoFork」の開発・販売を行っています。独自開発の自動運転ソフトウェアと物体認識技術を組み合わせたパレット一括自動認識や、倉庫内に設置される物流機器との連携、最短で納入当日から自動搬送できる簡易なセットアップなど、現場の実用性と使いやすさにこだわった機能を提供しています。

ロボティクスのかで今後本格化する物流自動化の先端を走り、新たな価値を提供し続けます。

URL：<https://hakuou.co.jp/>