

KeiganALI

現場ですぐに使える自律移動ロボット

はじめまして、KeiganALI です。あなたの荷物をはこびます。



現場で素早く簡単に使える

マップの作成から自律移動まで最短10分。
（50㎡ 程度のマップサイズ / 条件による）

お手持ちのスマートフォンやタブレットから
アプリを使用して、素早くセットアップを開
始できます。

レイアウトや作業内容の変更にも迅速に
対応できます。



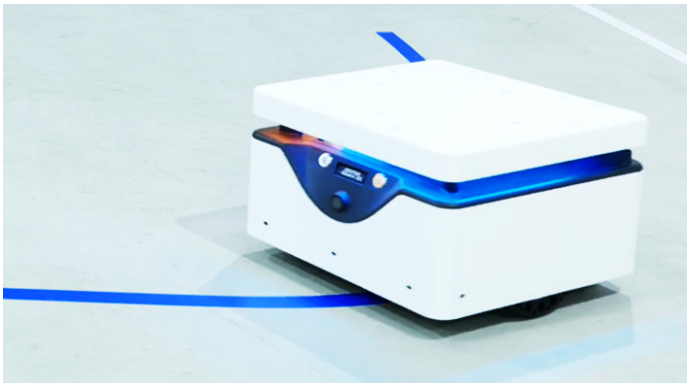
スムーズな自動運転

KeiganALIはSLAM技術を採用し、高速なマップ作成と自己位置
測位を行います。

レーザースキャナーと複数の障害物センサーを搭載し、
人や障害物を自動でよけながら荷物を運びます。

自己位置を見失いにくいアルゴリズムを搭載しています。

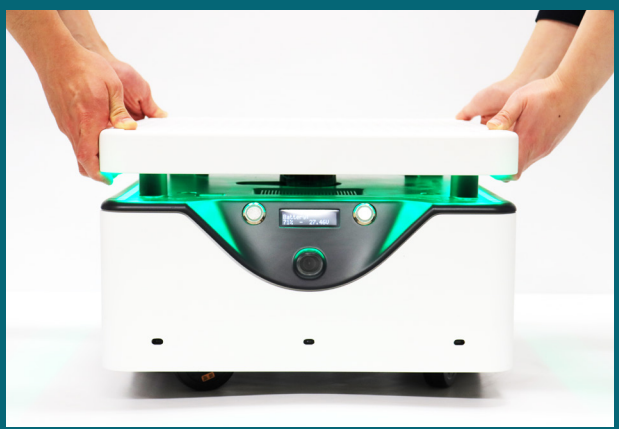




ラインレースにも対応

KeiganALIはハイブリッド型AMR（自律移動ロボット）です。
地図を作成して自律移動を行うガイドレス運転だけでなく、
カメラによるラインレース（床面のライン追従）走行も可能です。

安価な汎用ラインテープを使用しますので容易に施行でき、一般的
な磁気式テープの場合と比べて現場の初期投資を 1 / 10 以下に抑
えることができます。　※当社計算による



デザインと理念

KeiganALIは人と一緒に働く協働ロボットです。
産業用でありながら、親しみやすく、白と黒を基調とした美しいデザインに
仕上げました。

Keiganは「Quick and Easy Robot for Everyone」の理念のもと、
省人化・自動化という課題に真剣に取組んでいます。

日本のものづくりにこだわり、日本国内でKeiganALIの
開発・製造を行っています。

モジュール設計による高い拡張性

少量多品種の時代、現場のニーズに柔軟対応

KeiganALIは、お客様の設計した装置や販売予定の上部オプションモジュールを搭載する事を想定しています。

本体天面の8ヶ所のタップ穴により、アルミフレームなどを簡単に取付可能です。

バッテリー電源、5Vの電源取り出し、動力遮断スイッチ、GPIO、LANポート、Wi-Fiをお使いいただけます。





開発者向けAPI と サンプルコードを公開しています。

お客様のシステムとの連携や、複数の KeiganALI による群制御など今後のスケールアップにも対応可能です。

また、オンラインアップデータの搭載により、
インターネット経由でのソフトウェアのバージョンアップに対応し、
今後の拡張性を備えています。



部品・完成品搬送　ピッキング　配膳・下膳　様々な現場のDXに対応



SLAM 自動運転　ライン トレース　コンパクト　積載質量 30kg・60kg　KeiganGo アプリ搭載　交換式 バッテリー　簡単取付

仕様

型番	AMR-ALI010	AMR-ALI01a
寸法（幅 x 奥行 x 高さ）	450 x 450 x 300 (㎜)	
本体質量	27.5 kg（バッテリー込み）	
搬送質量	30 kg	60 kg
最大速度 ※	0.5m/s (1.8 ㎞ /h)	
搬送質量に対する 段差乗上能力 ※	30 kg まで 5 ㎜ 10 kg まで 10 ㎜	
登坂能力 ※	1.1 °	
停止位置精度 ※ （ライン使用時）※	± 75 ㎜ （繰り返し精度 20 ㎜ 以内）	
最小通過可能幅	700 ㎜	
センサー	カメラ , 障害物センサー クリフセンサー LiDAR（レーザースキャナー）	
連続使用時間 ※ 充電時間	8 時間または 5 ㎞ 5 時間（0% から 90% まで）	
主要ハードウェア	有機 EL ディスプレイ フルカラー LED ランプ （ステータス表示） スピーカー , 非常停止スイッチ	

※ 路面環境等使用状況による

走行制御方式	SLAM（ガイドレス） ライントレース
操作用アプリケーション （端末は付属しません）	Web アプリ （Chrome , Safari ブラウザ推奨） スマートフォン , タブレット ,PC 対応
	LAN（Ethernet）ポート 非常停止スイッチ用コネクタ GPIO コネクタ バッテリー電圧電源 出力 バッテリー電圧電源 リレー出力 DC5V 出力（USB Type-C） DC5V リレー出力（USB Type-C） バッテリー電圧電源 出力 Wi-Fi ① AP 用 IEEE802.11 a 5GHz Wi-Fi ② 外部接続用 IEEE802.11 ac/n 2.4GHz/5GHz
本体付属品	リチウムイオンバッテリー （DC24V 22Ah カートリッジ式） バッテリチャージャー （AC100~240V 入力）

その他機能

・Wi-Fi 接続による遠隔操作	・ウェブブラウザで操作	・マップ作成 / 再スキャン	・走行不可領域設定
・移動地点 / ランドマーク登録	・走行ルート自動生成	・経路移動	・タスクセット (シーケンス動作) の登録再生
・タスクによる任意の 音声再生 /BGM 変更	・障害物回避 / 障害物前で停止	・フットプリントの変更 (ソフト上の占有領域)	・ライントレース走行 （カメラ方式）
・直進 / 旋回動作	・運用画面作成	・呼び出し機能	・API 対応 （REST/MQTT HP にて公開）
・PLC 制御連携 （メーカー指定あり）	・信号 I/O 各 2 点	・非常停止スイッチ増設	・上部アタッチメント設計で 多用途化

オプション品

リチウムイオンバッテリー	DC24V 22Ah(528Wh)	バッテリーチャージャー	AC100~240V 入力
KeiganCommunicator	PLCからKeiganALIを制御	KeiganConveyor	荷受け荷下ろしを自動化
充電ドッキングシステム	KeiganALIを自動で充電	台車自動連結モジュール	台車を自動で連結・リリース
GPIOハーネス	KeiganALIの上部コネクタに 取付可能なハーネス（GPIO入出力用）	KeiganFleetソフトウェア	複数のKeiganALIをリアルタイムで制御

Keigan

株式会社 Keigan
〒619-0238 京都府相楽郡精華町精華台 7-5-1
けいはんなオープンイノベーションセンター
E-mail : sales@keigan.co.jp
https://www.keigan-ali.com/

KeiganALI
WEBサイト▼

取扱代理店