



協働運搬ロボット

# THOUZER

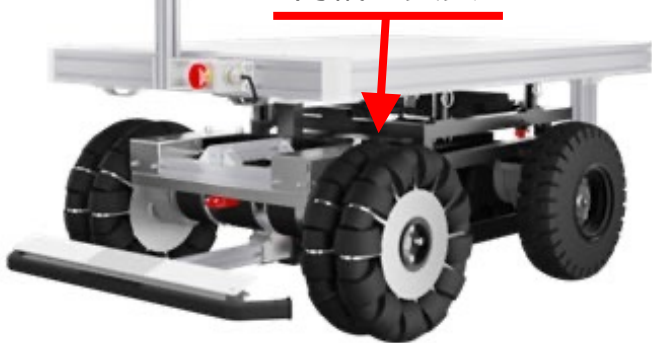
## サウザー

### シリーズ E SERIES



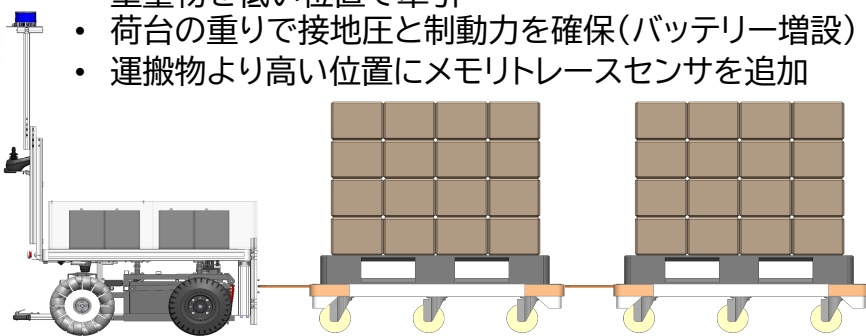
## 牽引重量1t超に対応できる 駆動力4倍のサウザージャイアント

前輪を変更



### 推奨カスタマイズ例

- 重量物を低い位置で牽引
- 荷台の重りで接地圧と制動力を確保(バッテリー増設)
- 運搬物より高い位置にメモリトレースセンサを追加



標準出荷仕様から前輪を変更してモータ数を2倍(2個⇒4個)にすることで、  
 駆動力(牽引力や制動力)が増加し牽引重量目安が1000kgとなりました。  
 ギア比を2倍強としたトルク重視の仕様(牽引重量目安2000kg)もございます。

型式	概要	最高速度	駆動力	牽引重量目安
RMS-15E2	標準出荷仕様	7.5km/h	1	600kg
RMS-15E2A	4モータ化	8.0km/h	約2倍	1000kg
RMS-15E2B	4モータ化&ギア変更	3.6km/h	約4倍	2000kg

重量物の運搬に伴う航続距離の低下には  
 バッテリーの増設がお勧めです。  
 表に記載のない積載重量(300kg)や防水  
 保護等級(IPX2+床の水濡れ)や、その他の  
 カスタマイズ性は標準出荷仕様と同様です。

(注意)荷台の上で連結をする構成は脱着しやすい  
 ただし、減速時に前輪に大きな負荷がかかる



**注意事項:** 4モータ化をした場合に駆動力が向上して重量物を扱いやすくなりますが、斜面や段差での重量物の運搬は安全面や機械寿命の観点から推奨する運用環境ではありません。前輪の各小車輪は標準出荷仕様よりも耐久性が低いため、過負荷によって劣化・破損をする恐れがあります。この点から、標準出荷仕様よりも牽引時の連結点が低い位置となることが推奨されます。急停止および前輪のブレーキによって連結位置が高い位置ほど前輪に過大な負荷を生じて、劣化・故障の要因となるためです。重量物の運搬において路面状況に対する運用条件が悪い場合(例えば、下り斜面での急停止や段差に高速で衝突するなど)や、台車の抵抗が大きい場合には車体の寿命が短くなる可能性があります。前記の牽引重量目安の走行環境は平坦路を想定しています。運用の速度、重量、斜面、段差の条件についてはインテグレート販売事業者へご相談ください。安全な運用のために標準出荷仕様の取扱説明書の注意事項等も合わせてご確認ください。

開発・製造元



〒305-0031 茨城県つくば市吾妻3丁目18-4  
<https://doog-inc.com>

記載の内容、仕様、外観、価格等は予告なく変更となる場合がありますのであらかじめご了承ください。

2025年2月4日版