

日通、19年度中に協働型ロボットピッキング導入へ

Edited By LogisticsToday On 2019/07/10

日本通運は10日、国内物流拠点でラピュタロボティクスと共同で行った「倉庫向け協働型ピッキングソリューション」（AMR）を用いる実証実験を完了したと発表した。

両社は柔軟性・汎用性の高い倉庫向け協働型ピッキングソリューションの導入に向け、2018年10月から共同で実証実験を実施。倉庫内のピッキングエリアで人や物に干渉することなく可動するラピュタロボティクスのロボットを使用し、同一出荷オーダーを用いて「人員のみで作業を行った場合」と「ロボットを併用した場合」の歩数・移動距離・ピッキング終了までの総作業時間などを計測し、比較した。

実証実験の結果、両社は「人とロボットが安全に協働できることやロボットの利用によって作業時間が短縮されること」を確認。9月までさらに実証実験を重ね、評価・検証を経て19年度中に日通の既存拠点への導入を目指す。

ラピュタロボティクスのロボットは、既存の倉庫でレイアウトやマテハンを変更すること、自動走行で複数台同時に導入することが可能で、作業量の増減への対応力が高い。作業者はピッキングした荷物を持ち運んだり、カートを押すことが不要で、ピッキング指示がロボットのモニターに映し出させるため、ピッキングリストを持ち運ぶ必要もないという。



▲実証実験の様子

Article printed from Logistics Today | 国内最大の物流ニュースサイト : <http://www.logi-today.com>
URL to article : <http://www.logi-today.com/346364>
Copyright © 2019 Logistics Today | 国内最大の物流ニュースサイト. All rights reserved.