



小型搬送 AMR

“GO”を押すだけで、
搬送の新しい体験へ。

2,000kg 対応
3D レーザーナビゲーション
既存現場から始める搬送自動化



日本国内販売・導入相談：株式会社ウマエモン

製品紹介

EZ-GO は、未来感とテクノロジー感を核にした小型搬送 AMR です。正面は「猛牛」をモチーフに、簡潔で流れる線によって、コンパクトで力強い輪郭を表現しています。

EZ = Easy

導入しやすく、
操作が簡単

GO

素早い立ち上げと
運用開始



0→1 の自動化

01

上位 WMS が未整備でも、
1 台・1 工程から段階的
な自動化を始められます。

動的経路計画

02

マルチセンサーで障害物を
認識し、安全停止と迂
回を支援します。

車両間の協調

03

5 ～ 10m 以内で経路情報を
共有し、合流や交差を
整流します。

素早く電池交換

04

リチウムイオン電池を、
1 人・片手で素早く交換
できる設計です。

外観・操作系の特長



力強い「猛牛」デザイン

堅牢な車体と安定感のある造形で、2,000kg の定格荷重を支えます。



操作スイッチ

昇降・前後進などを見やすく配置し、手元での操作を分かりやすくしています。

科学的に配置した操作部

制御ボタンと操作レバーを合理的に配置し、操作精度と作業効率の向上を支援。

LED 方向表示灯

車両状態と進行方向を周囲から確認しやすくし、安全な共存を支援します

動的経路計画

既存の作業習慣を大きく変えず、障害物に応じて走行を調整します。

交換しやすい電池

短時間の電池交換で、充電待ちによる停止時間を抑えやすくします。

**大規模な現場改造を抑え、
すばやく立ち上げ**

人間工学・メンテナンス設計



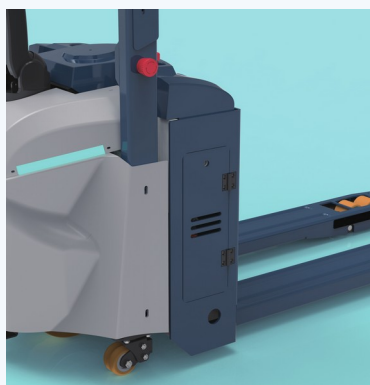
人間工学に基づく画面配置

画面高さを目線よりやや低くし、
見やすさと操作姿勢を両立。



作業者にやさしい操作部

よく使う操作を手の届きやすい位
置にまとめ、操作ミスを抑制。



状態表示灯の最適化

下向き表示で広い範囲から稼働状
態を確認しやすくします。



モジュール式メンテナンス

主要部品を素早く着脱し、点検・
保守時間と負担の低減を図ります。

操作性・視認性・保守性を一体で設計し、日常運用の負担を抑えます。

スマホ操作で、導入と運用をシンプルに

現場でルートを教示し、ステーションやタスクを視覚的に管理。異常データの削除やルート変更にも対応しやすい設計です。

専門ソフトや大規模改造を抑え、
現地確認後に短期間で運用開始

01

簡単立ち上げ

現場条件を確認し、必要なルートと停止位置を設定。

02

一括タスク設定

定点・循環・複数点など、作業パターンに合わせて設定。

03

遠隔アップデート

APP・車載プログラムを更新し、運用改善を継続。

04

複数シーン管理

工程別・エリア別の搬送シーンを作成・切替。

05

現場で修正

ステーション・ルートを見える化し、変更や削除を実施可能。



現場の「困った」を解決する例

01 人手不足でライン補給が遅れる

定点・循環搬送で、作業者が製造作業へ集中できる時間を確保。

02 有資格者に搬送作業が集中

繰り返し搬送を AMR へ任せ、重要作業へ人員を振り分け。

03 人や台車で搬送が止まりやすい

障害物を検知し、安全停止・迂回で運行継続を支援。

04 レイアウト変更が多い

ルート・ステーションを調整し、小ロット多品種にも対応しやすく。

05 WMS がなく始められない

1 台・APP 設定から「0→1」の自動化を開始。

06 複数台で交差点が詰まる

車両間で経路情報を共有し、合流・交差のルールを構築。

07 充電待ちで停止時間が発生

交換式バッテリーで、充電時間の影響を抑制。

08 休憩・夜間も定型搬送が必要

人が少ない時間帯の工程間・出荷前搬送を自動化。

提案 08 例

休憩・夜間の定型搬送を自動化

人が少ない時間帯でも、決められた工程間搬送を継続。日中の待ち時間と作業負担を減らします。



主要仕様 1/2

基本・寸法

定格荷重	2,000 kg
荷重中心距離	600 mm
定格揚高（h4+h1）	205 mm
本体重量（電池含む）	398 kg
起升高さ h4	120 mm
軸距	1,262 mm
全長 × 全幅 × 全高	1,724×688×2,021 mm
直角通路幅 AST	2,336 mm
最小旋回半径 Wa	1,535 mm
車体最低地上高 m1	30 mm
フォーク上面最低地上高 h1	85 mm
フォーク長（選択可能）	1,200 mm

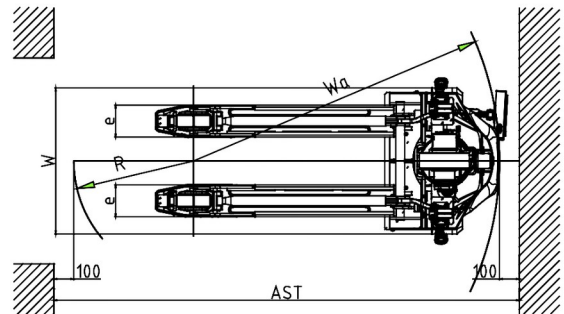
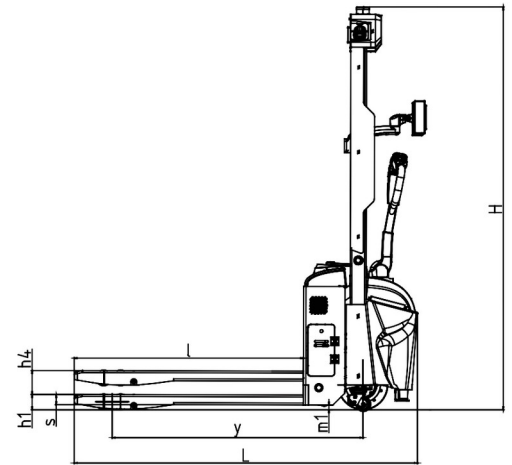
走行・ナビゲーション

フォーク幅 e	160 mm
フォーク厚 s	50 mm
ナビゲーション方式	3D レーザー
位置決め精度	±15 mm
ナビゲーション角度精度	±1°
駆動方式	横型ステアリングホイール
走行方式	前進・後退・旋回
制動方式	電磁ブレーキ
最大走行速度	1,500 mm/s
上昇速度	25 mm/s
下降速度	20 mm/s
最大登坂能力（空荷）	5%

※最終仕様は現場条件・オプション・メーカー最新仕様書により確定します。

主要仕様 2/2

通信	2.4GHz／5.8GHz無線	標準
安全	前方障害物センサー	レーザー
安全	非常停止ボタン	標準
安全	音と光による警報	標準
電池	電池タイプ	リチウム
電池	電圧／容量	48V／30Ah
電池	充電時間	1時間
電池	標準条件の使用時間	3～4時間
電池	充放電サイクル	約3,000回
電池	充電方式	電池交換
HMI	画面表示・画面操作	標準
機能	前後トップライト	標準
機能	画像認識	非標準
機能	電池加熱	標準
機能	音声追従	非標準
機能	APPアップグレード	標準
機能	複数車両通信	非標準



※●＝標準装備、○＝非標準装備。正式仕様はお見積り時の仕様書をご確認ください。

パレット対応型 AMR 詳細比較 (1/2)

比較項目	本機：EZ-GO	M 社 W シリーズ	F 社 A 製品
基本タイプ	小型搬送 AMR。低揚程パレット搬送向け。	パレット搬送型 AMR。2t クラス・フロア間搬送対応を訴求。	ハンドパレットを AMR 化した 1.5t クラス。
搬送能力	2,000kg	2,000kg クラス	1,500kg
昇降・フォーク	低揚程。定格揚高 205mm、フォーク長 1,200mm。	低揚程。公開値：最大持上げ高さ約 200 ～ 205mm。	フォーク昇降約 115mm。各種パレット搬送対応。
車体サイズ感	約 1,724×688×2,021mm。小型で既存通路へ入りやすい。	詳細寸法は要確認。2t クラスのため現場通路幅確認が重要。	約 1,585×778×1,250mm。高さが低めで圧迫感が少ない。
導入・立上げ	上位 WMS なしでも開始可。現場ティーチング、APP 確認、短時間教育で小さく開始。	パレット搬送・階層間搬送に強み。WMS / 設備連携を含めた設計確認が必要。	サーバー内蔵の単機モデル。マッピング・ティーチング・呼び出しを訴求。
障害物対応	3D LiDAR、3D カメラ、バンパー、非常停止、声光警報。停止・動的回避を支援。	モデル別確認。多車・複雑動線の制御が選定ポイント。	LiDAR、3D カメラ、バンパー、音声などの安全機構を訴求。
電源・稼働	リン酸鉄リチウム電池。交換式バッテリーで停止時間を短縮しやすい。	仕様確認が必要。連続稼働と充電方式を確認。	48V/30Ah、約 8 時間稼働、80% 約 1 時間・満充電約 2 時間。自動充電。
向く現場	中小規模工場・倉庫の“まず 1 台”、工程間搬送、ラインサイド補給。	2t 級パレットを複数フロア・広域で搬送する案件。	既存ハンドパレット作業の自動化、単機運用から始めたい現場。
選定時の注意	実荷重、床状態、通路幅、停止位置精度、保守部品在庫を確認。	現場改造・上位連携範囲、導入工数、保守窓口を確認。	1.5t 超の荷物、充電運用、フォーク高さ制約を確認。

パレット対応型 AMR 詳細比較 (2/2)

比較項目	本機：EZ-GO	I 社 H タイプ	C 社 S 牽引モデル
基本タイプ	パレットを直接差し込み、低揚程で搬送する小型搬送 AMR。	AMR ラインアップ型。重量レンジと走行方式の選択肢が広い。	作業者追従・ライン／メモリ走行中心の牽引・積載補助型。
搬送能力	2,000kg。重量パレットの低揚程搬送に強い。	公開情報では 60 ～ 1,500kg。対象機の仕様確認が必要。	積載 60/120/300kg、牽引 150/300/600kg 級。パレット持上げとは別系統。
ナビゲーション	3D LiDAR 主体。APP でルート・ステーションを確認／修正。	SLAM・コード・テクスチャを切替可能。現場条件に合わせやすい。	人追従、反射テープのライントレース、周辺記憶走行。
障害物検知	低い障害物・吊り下がり物・侵入物などを検知し、停止・回避を支援。	LiDAR + ToF カメラを前後に搭載する構成を訴求。	広視野レーザーセンサで衝突回避。
上位連携	WMS なしでも開始可能。固定・即時・循環タスクを段階活用。	PLC / API 等の外部連携に強い。上位システム連携の現場向き。	シンプル運用向き。高度なパレット自動搬送は別用途。
導入のしやすさ	“まず 1 台”で人の搬送作業を置換。既存現場の大改造を抑制。	選択肢が多い分、要件定義と機種選定が必要。	作業者と動く補助ロボットとして導入しやすい。完全無人搬送とは目的が異なる。
向く現場	製造ライン補給、倉庫内横持ち、出荷前搬送、夜間・休憩時間の無人搬送。	複数方式の自己位置推定が必要な広域・複雑環境。将来拡張前提の現場。	人の移動負担を下げるカート・台車・ワゴン牽引などの補助搬送。
営業上の言い方	「重量パレット搬送を、まずは小さく安全に自動化できます」	「高機能・拡張型。現場仕様に合わせた設計が必要です」	「人に寄り添う搬送補助。パレット自動搬送とは役割が異なります」
選定時の注意	実荷重、床段差、通路幅、停止位置精度、保守部品在庫を確認。	—	—

比較から見たEZ-GOのご提案ポイント

01

既存現場を大きく変えずに始める

WMS がなくても、工程間搬送・ラインサイド補給から段階導入。

02

2t クラスの低揚程パレット搬送

人がハンドリフトで運んでいた重量物の横持ち作業を置き換えやすい。

03

教育と復旧まで含めて提案

操作説明、異常時復旧、電池交換、日常点検まで現場運用を標準化。

04

保守を含めた運用設計

予備部品、定期点検、遠隔支援、稼働ログ確認で停止時間を抑制。

05

競合比較は「用途」で説明

簡単・迅速な自動化、広域・高度連携、牽引補助など目的別に選定。

「設備を売る」のではなく、止まらない搬送を一緒に作りましょう！

導入の進め方 1/2

01

現場ヒアリング

搬送物の種類、最大重量、荷姿、パレット寸法、1日搬送回数、現在の作業人数と所要時間を確認。



02

現場測定

通路幅、直角通路、交差点、床段差・勾配、扉、歩行者動線、電池交換場所を確認。



03

搬送フロー設計

起点・終点・待機点・バッファ・ラインサイドを整理し、定点／循環／複数点タスクを設計。



04

安全・通信確認

障害物、非常停止、警報、死角を確認。2.4GHz／5.8GHzの通信環境と複数台条件も確認。



05

デモ・実荷テスト

実パレットでフォーク適合、旋回、停止位置、障害物検知、作業者との共存を確認。



現場条件を先に確認し、無理のない対象工程から始めます。

導入の進め方 2/2

06

仕様・導入範囲の確定

本体台数、フォーク条件、標準／非標準機能、電池本数、通信、教育・保守範囲を確定。



07

見積・導入計画

本体・オプション・設置支援・教育・保守を明確化し、日程と責任分担を整理。



08

立上げ・マッピング

現場マップ、ルート、ステーション、タスクを設定し、停止位置や走行条件を現場調整。



09

操作・復旧教育

通常操作、非常停止、電池交換、日常点検、異常発生時の確認・復旧手順を担当者へ教育。



10

稼働後フォロー

搬送回数、停止要因、待ち時間、ルート変更を確認し、運用ルールや設定を改善。



稼働開始後も、停止要因と搬送実績を見ながら改善します。

EZ-GO 日本国内販売・導入相談

現場確認から導入教育・保守まで、ご相談ください。

ご相談いただける内容

- 現場ヒアリング／搬送工程の確認
- 導入可否の事前検討
- デモ／実荷テストのご相談
- お見積り／導入範囲の整理
- 操作教育／日常点検／保守のご相談



UMAEMON Co., Ltd.
株式会社ウマエモン

〒 532-0021
大阪府大阪市淀川区田川北 1 丁目 2 番 21 号

TEL / FAX
06-7633-0995

メール
ito.u@umaemon.co.jp

仕様・適用可否は、現場条件確認後の正式仕様書をご確認ください。

