TAKAMIYA

TLEVER

パイプレール運搬ロボット

NETIS 登録番号：KT-250047-A

機材運搬を人からロボットへ
建設業界のさまざまな問題を解決!

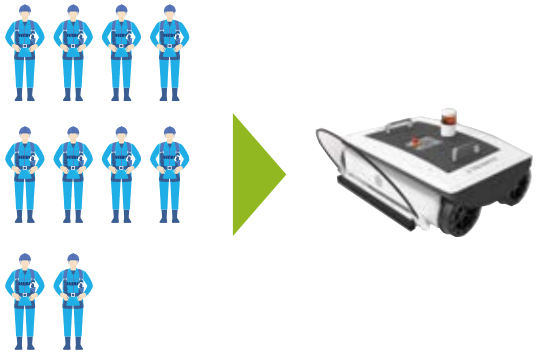
パイプレール運搬ロボット「TLEVER(トレバー)」
[小型軽量ロボ+カスタマイズ可能な台車+パイプレール]

建設現場における足場機材などの運搬作業を自動化。
足場の組立·解体工事では、作業時間の約70%を機材運搬に費やされている実態があります。本製品は、作業員10人分に相当する運搬能力を発揮し、運搬工数を約1/3に削減。
作業員を過酷な運搬作業から解放し、本来の専門業務への集中を促すことで、現場全体の生産性向上に貢献します。

特に効果が大きい現場条件

- クレーンや車両が使えない現場
- 狭小な搬入路
- トンネル·橋梁下部など天井の低い空間
- 高所や危険を伴う作業環境
- 不整地·ぬかるみのある現場

運搬作業の省人·省力化



運搬能力は、**作業員約10人分**に相当。

低コストで安全

レール·台車は単管パイプ
3つの安全センサー

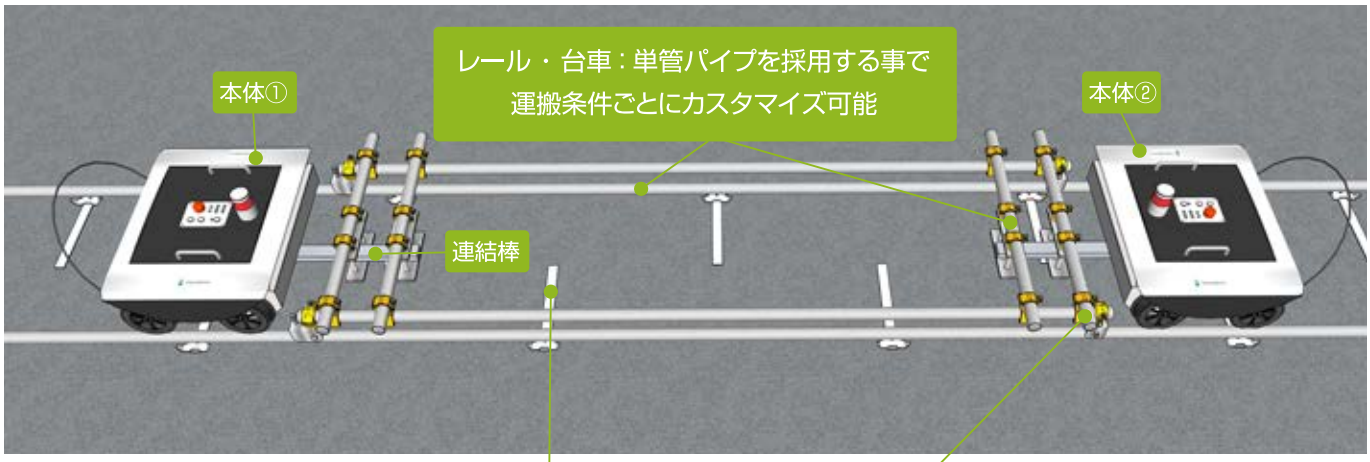
作業効率向上

最大運搬:500kg
運搬速度:1.3km/時(歩行速度)
バッテリーで8時間駆動

簡単操作

本体重量:28kg
操作:リモコン又は本体ボタン
資格不要

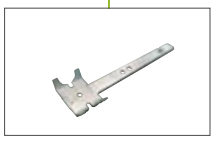
構成



□ 基本セット数

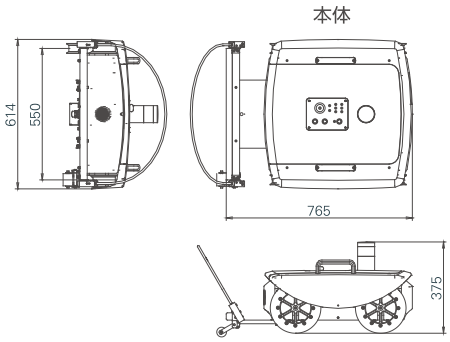
品　名	数　量
ロボット本体	2
リモコン	1
連結棒	2
専用ケーブル	1
ローラー付クランプ	4
レール受け金具	1~2mで1カ所
単管パイプ	—
クランプ	—
パイプジョイント	—

注：単管パイプ・パイプジョイントの数量は積載条件で
異なりますので、御相談願います


【レール受け金具T】
※パネル足場用

【レール受け金具 SP】
※パネル足場以外

【台車車輪】



□ 各種センサー

上部接触
感知センサー

下部接触
感知センサー

転倒時停止・レール
感知センサー

導入前

導入後

■ 基本仕様

搬送可能荷重	500kg
搬送スピード	1.3km/h
登坂能力	5%（2.8度）
本体重量	28kg（1台）

外形寸法（cm）	L76（脱着式接触センサー含まない）×W61×H38（パトライト含む）
電源	リン酸鉄リチウムバッテリー　100V 充電時間6～7h
安全機能	・前後上部接触停止機能・前後下部接触停止機能 ・転倒時停止機能 ・小雨の運用可能な防滴使用

TLEVER
製品動画

TAKAMIYA

株式会社タカミヤ

大阪本社　大阪市北区大深町3-1 グランフロント大阪 タワーB27階　〒530-0011
東京本社　東京都中央区日本橋3-10-5 オンワードパークビルディング12階　〒103-0027

www.takamiya.co

製品は改良のため予告なく変更することがありますのでご了承ください。

26.10 TL-C-2K 25.07 tg