



MIRABOT

ミラボット 総合カタログ

- 現場の省力化・省人化のベストパートナー -
未来を運ぶ全体最適ソリューション
ミラボットリンクで実現します



ミラボット株式会社

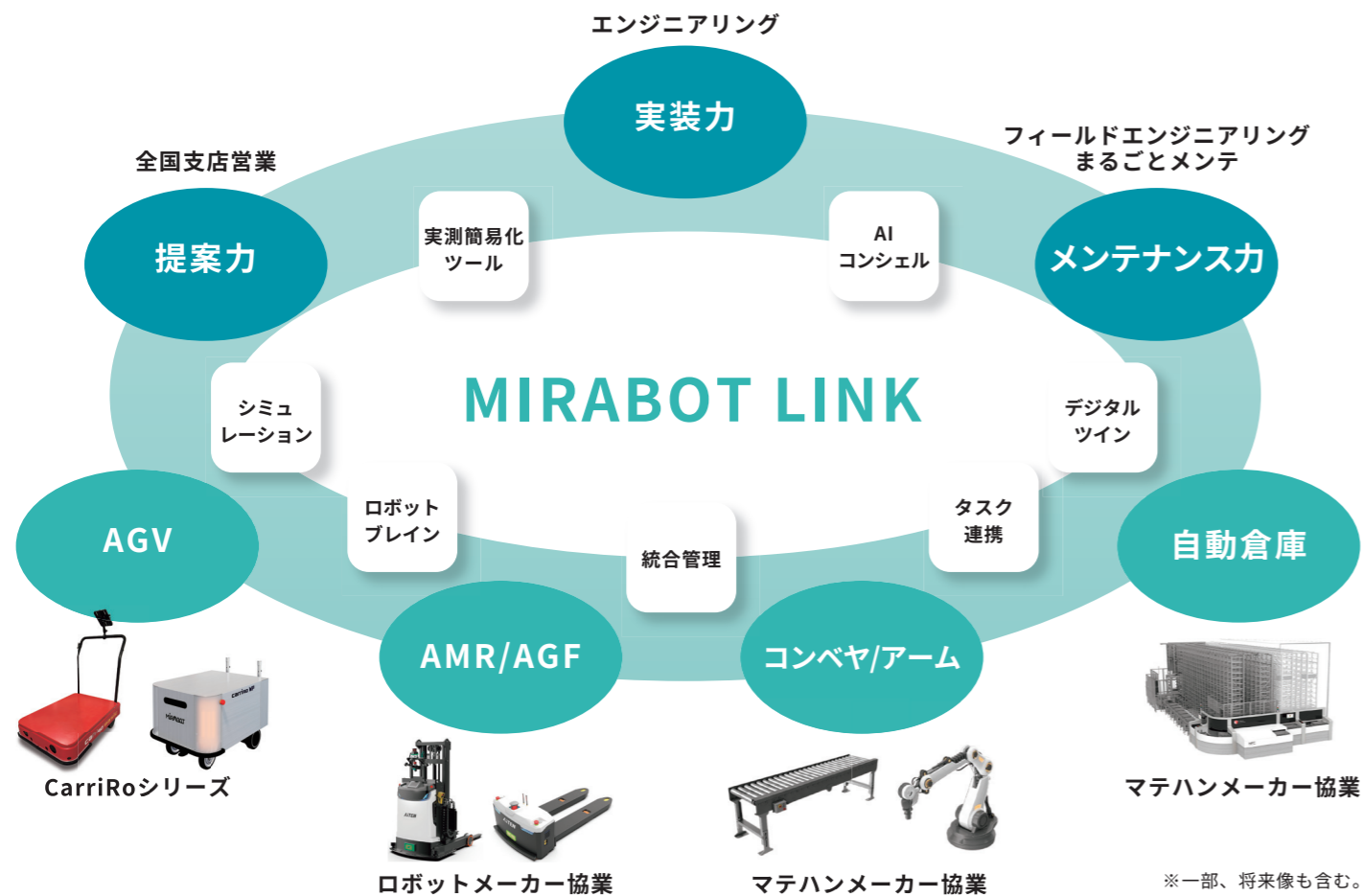
〒105-0014 東京都港区芝 1-14-4 芝罘田ビル 2F
電話番号(代表)：03-6381-7777
ホームページ： <https://mirabot.co.jp>

ミラボットはミウラグループです。



カタログver2.0

「つながり続ける自動化のベストパートナー」



私たちは未来を拓く自動化のベストパートナーを目指します。

「つながる」ことでお客様に価値提供を行い、導入前の提案から、設計や実装、導入後の保守に至るまで、自動化による継続的な経営改善を支援いたします。

ミラボットの沿革

2023年3月28日 コラボット株式会社を設立

様々な業種の製造現場や物流倉庫で社会課題となっている「人手不足」、「人件費の上昇」や「ワークライフバランス（仕事と生活のバランス）対応」に対して、ロボットを中心とした自動化ソリューションを提供するために、コラボット株式会社を設立。全国の製造現場を支える産業用ボイラ業界No.1※の「三浦工業株式会社」との連携を強みに、全国に広がるソリューションとメンテナンスの拠点を活かし、自動搬送ロボット「CarriRo」を中心とした自動化の導入提案と運用支援を展開して参ります。

※三浦工業株式会社調べ。国内の蒸気ボイラ（発電用を除く）総蒸気量ベースで算出。

2025年3月1日 社名を「MIRABOT（ミラボット）」へ変更

この新名称は「三浦工業（MIURA）」「未来（MIRAI）」「ロボット（ROBOT）」の3つの要素を組み合わせたものです。

MIRABOT 強み：提案力・実装力・メンテナンス力

こんなお悩みを解決！



❓ 長距離搬送、重量物搬送作業が作業者の負担になってて・・・

▶▶ CarriRo シリーズはじめ様々なラインアップ!

❓ ヒューマンエラーによるミスや事故を防止したい

▶▶ 自動化することで人の介在を低減!

❓ 単純作業や搬送業務を自動化して限られた人員を生産性のある仕事にシフトしたい

▶▶ 例えば自動フォークリフトで無人・ノンエネルギーで作業!

❓ コンベアは場所を取るし固定化されてしまうんだよね

▶▶ 工程間搬送をAGV/AMRにすることで現状及び将来のラインの柔軟性を確保!

さらに、こんなお悩みも・・・

❓ 水回り環境ではロボットは使えないよね??

▶▶ 防水仕様のAGVラインアップ!

❓ フォークリフトによる事故を防止したい

▶▶ 自動フォークリフトとAGVの組み合わせで自動化!

❓ 24時間有効に使えないだろうか

▶▶ 昼間の作業を一部夜間無人作業とすることで昼間の人手不足を解消し、効率をUP!

❓ 搬送だけ自動化して本当に全体の効率上がるかな?

▶▶ エレベーターやコンベアやアームロボットなど他自動機器との連携をMIRABOT LINKで行うことでさらに効率UP!

❓ 機器の見える化で稼働状態・機器のコンディション確認できないかな?

▶▶ MIRABOT LINKとミウラグループのプラットフォームとの連携によりアフターフォローも可能!



CarriRo シリーズ

工場・倉庫の自動化を加速! 高精度&長時間稼働のAGV

CarriRo Basic



- 台車タイプ: 最大積載荷重 200kg, 最大牽引荷重 600kg, ドライブモード, 自律移動モード, 追従オプション
- パレットタイプ: 最大牽引荷重 600kg, 1t仕様あり, ドライブモード, 自律移動モード, 追従オプション

選ばれる理由

- 簡単に省力化: 追従(カルガモ)モード(オプション)により、直ぐに省力化実現
- 工事不要で即導入: 床面のランドマークを設置するだけで簡単に稼働
- ピタッと止まる高精度: ±20mmの停止精度で機械との受け渡しがスムーズ
- 多様な荷物に対応: 台車・パレット・牽引など、現場のニーズにフィット
- 長時間稼働で省人化: 最大8時間の連続稼働、1t搬送※にも対応

※1t搬送は、AD+1t(パレットタイプ)のみです。

こんな課題を解決します

- 搬送作業の効率化: 最大3km/hのスピードで作業時間を短縮
- 安全性の向上: 障害物を自動検知&停止し、接触事故を防止
- 人手不足対策: 自動搬送により作業員の負担を軽減

CarriRo Basicが生み出す価値

- 人件費&作業コストを大幅に削減
- 設備と連携し、工場・倉庫の完全自動化を推進
- 生産性向上で、より利益を生む現場へ

スペック表

防水防塵	-	障害物センサー	LRF センサー、接触センサー
機能	ドライブ/自律移動/追従モード(オプション)	作動温度	0°C~40°C
重量	56kg(カウンターウエイト除く(台車タイプ))	屋内/屋外	屋内のみ
外寸(約)	幅 650mm	ナビゲーション方式	CarriRo Visual Tracking (床面ランドマーク読み取り方式)
	奥行 930mm (ハンドル部含む 101cm)	バッテリー	リチウムイオン充電電池
	荷台高さ 240mm	バッテリー容量	44.8Ah
		充電時間/稼働時間	約2時間30分/8時間(連続稼働時)
最大積載荷重	200kg	充電方式	専用充電器使用 AC100V/970VA
最大牽引荷重	600kg相当	登坂可能勾配	0°(平坦面のみ)

水・粉塵に強い! 過酷な環境でも確実に搬送するAGV

防水 CarriRo WP



丸洗い可能!

最大牽引 600kg

追従(カルガモ)モード
オプション

こんな現場に最適

- 水気のある食品工場など: 人手で対応していた搬送作業を自動化
- 高温多湿・粉塵環境: 過酷な条件でも安定稼働
- 作業効率UP: 人の負担を減らし、スピーディーに搬送

タフな現場で選ばれる理由

- 水・粉塵に強い: 湿気・水・粉塵環境でも安心稼働
- 狭い通路もスイスイ移動: コンパクト設計でレイアウト変更不要
- メンテナンスも簡単: 内部アクセスがしやすく、点検・修理がスムーズ

防水CarriRoが生み出す価値

- 水・粉塵環境の自動化を実現し、省人化を促進
- 作業員の負担軽減&働きやすい環境づくり
- メンテナンスの手間を削減し、稼働率を最大化

スペック表

防水防塵	IP65相当(防水区画)	障害物センサー	LRF センサー、接触センサー
機能	ドライブ/自律移動/追従モード(オプション)	作動温度	0°C~40°C
重量	約103kg	屋内/屋外	屋内のみ
外寸(約)	幅: 540mm	ナビゲーション方式	CarriRo Visual Tracking (床面ランドマーク読み取り方式) オプション: ハイブリッド3D SLAM方式
	奥行: 690mm	バッテリー	リチウムイオン充電電池
	ハンドル付き高さ: 900mm	バッテリー容量	46.6Ah
	荷台高さ: 500mm	充電時間/稼働時間	約2時間30分(有線充電時)/8時間(連続稼働時)
最大積載荷重	50kg	充電方式	専用充電器使用、または無線充電オプション
最大牽引荷重	600kg相当	登坂可能勾配	0°(平坦面のみ)

CarriRo シリーズ

現場の多様なニーズに合わせて選択できます

CarriRo オプション

ハイブリットSLAM



開発中

特徴

- 3DLiDARを使用したSLAM機能を追加することでランドマークを貼れない場所で走行可能。

ドロー台車自動着脱アタッチメント



開発中

特徴

- ドロー台車を自動接続して所定の場所まで搬送後に自動で切離しが可能。
- 自動着脱により搬送にかかる工数を削減によって省人化が可能。

CarriRo 簡易連携ユニット

販売中

特徴

「CarriRoをもっと賢く！簡単＆低コストで設備連携を実現」

- ※設備によっては対応できない場合があります。
- ※設備によっては対応できない場合があります。
- CarriRo 2台の連携で搬送効率UP
- 遠隔からのタスク指示機能で自動化を促進



CarriRo・AMR 導入シミュレーション

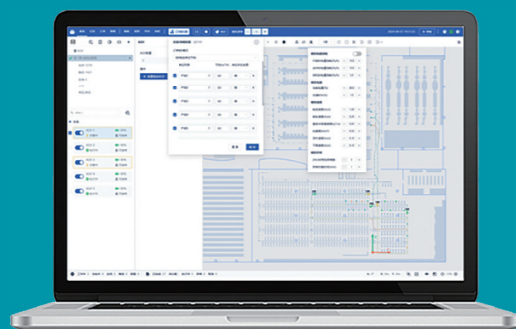
「現場の搬送自動化をリアルに“見える化”！」

CarriRoや自動フォークリフトの活用をシミュレーターで見える化します。工場や倉庫のレイアウト、荷物の数、サイクルタイムなどをもとに、現場がどのように自動化されるか事前に検証することが可能です。



このシミュレーションで解決できること

- CarriRo・AMR 導入検討の支援
- 導入台数の最適化
- 機器連携のシミュレーション



AMR 各種



フォークリフト型自動パレット搬送ロボット AR1545

「フォークリフト作業を完全自動化！高精度パレット搬送AGF」

- フォークリフトの自動化で省人化＆作業効率UP
- リフト事故リスクを低減し、安全な作業環境を実現
- ランドマーク不要の自律走行、レイアウト変更にも柔軟に対応
- パレットのピックアップ＆搬送を自動化、認識・差し込み補正機能搭載
- 対象パレットタイプは川字パレット及び田字パレット
- 横移動機能（オプション）

区分	項目	仕様 パラメータ	備考	区分	項目	仕様 パラメータ	備考
ナビゲーション	ナビゲーション方式	3D レーザーナビゲーション	-	安全防護	スピーカー	有り	日本語音声アナウンス
通信	通信方式	WiFi	-		前方底部 2D ライダ障害物検知	下方 2 個	-
コントロール	コントロールモード	自動 / 無線操作 / 有線操作	-		前方 3D ライダ障害物検知	前方 1 個	-
	位置決め精度 *1	±10mm/±1"	キャリアホイールセンターから計算		バンパーセンサ	有り	-
本体	定格荷重	1500kg	-	フォーク爪先センサ	左右に有り	-	
	最大直進速度（空載 / 満載）	2.0/1.5 m/s	平均直進速度 0.5m/s	緊急停止ボタン	有り（本体2カ所、リモコン1カ所）	-	
	自重（バッテリー含む）	2500kg	-	パレット認識機能 *2	有り（オプション）	15"/200mm オフセット対応	
	直角スタック通路空間	2820mm	安全間隔推奨値 200mm	定格入力電圧	3 相 200V	100V 改造可	
	フォークレグ最高高さ	4500mm	地上高	出力電力	1kW	-	
アクセサリ	外形寸法	2290*1110*2875mm	-	出力電圧	24V	-	
	パレット検知プレート	有り	-	充電電流	20A	-	
電力供給	充電モード	自動充電	手動充電も対応				
	バッテリー交換	取出し可能	-				
	リチウム電池仕様	24V210Ah	-				

*1 テスト環境での結果です。（周囲環境の変化なし、中速等）使用環境によって変動します。
*2 本機能を使用する際は、パレットピックアップエリアでの爪先センサをオフにする必要があり、安全に注意すること。



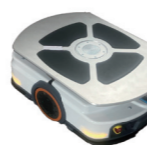
超小型自動パレット搬送ロボット MP10S

「小型でも1t搬送！コンパクトな現場にも最適AMR」

- 人手不足＆フォークリフトの代替に最適、省スペースでパレット搬送を自動化
- 1tまで搬送可能なコンパクト設計、狭い倉庫・工場でもスムーズに稼働
- 自律走行＆パレット認識機能、ランドマーク不要で柔軟に運用
- 対象パレットタイプは川字パレット
- リフト事故リスクの低減＆安全性向上

区分	項目	仕様 パラメータ	備考	区分	項目	仕様 パラメータ	備考
ナビゲーション	ナビゲーション方式	3D レーザーナビゲーション	-	電力供給	充電モード	自動充電	手動充電も対応
通信	通信方式	WiFi	-		バッテリー交換	取出し可能	-
コントロール	コントロールモード	自動 / 無線操作	-	リチウム電池仕様	48V 30 Ah	-	
	位置決め精度 *1	±10mm/±1"	キャリアホイールセンターから計算	スピーカー	有り	日本語音声アナウンス	
本体	定格荷重	1000kg	-	安全防護	前方底部 2D ライダ障害物検知	下方 2 個	-
	最大直進速度（空載 / 満載）	0.7/0.6 m/s	平均直進速度 0.5m/s		前方 3D ライダ障害物検知	前方 1 個	-
	フォークレグの持ち上げ速度（空載 / 満載）	60/50 mm/s	-		バンパーセンサ	有り	-
	フォーク下降速度（空載 / 満載）	50/60 mm/s	-		フォーク爪先センサ	左右に有り	-
	自重（バッテリー含む）	230kg	-	緊急停止ボタン	有り（4カ所）	-	
アクセサリ	直角スタック通路空間	2200mm	安全間隔推奨値 200mm	周辺機器	パレット認識機能 *2	有り（オプション）	15"/200mm オフセット対応（オプション）
	フォークレグ最高高さ	156mm	地上高		定格入力電圧	単相 100V	-
	外形寸法	1570*1040*1800mm	-	出力電力	1kW	-	
電力供給	パレット検知プレート	有り	-	出力電圧	48V	-	
				充電電流	20A	-	

*1 テスト環境での結果です。（周囲環境の変化なし、中速等）使用環境によって変動します。 *2 本機能を使用する際は、パレットピックアップエリアでの爪先センサをオフにする必要があり、安全に注意すること。



リフトタイプ自動搬送ロボット TP30

「昇降式テーブルでスマート搬送！コンパクト＆高効率AMR」

- 作業負担軽減＆人手不足解消に貢献
- 昇降式テーブルで最大300kgの荷物をスムーズに搬送
- ランドマーク不要の自律走行で多様な搬送ニーズに対応
- 狭い通路でもスムーズに運用できる省スペース設計

区分	項目	仕様 パラメータ	備考	区分	項目	仕様 パラメータ	備考
ナビゲーション	ナビゲーション方式	2D レーザーナビゲーション	-	電力供給	充電モード	自動充電	手動充電も対応
通信	通信方式	WiFi	-		バッテリー交換	取出し可能	-
コントロール	コントロールモード	自動 / 無線操作	-	リチウム電池仕様	48V 20 Ah	-	
	位置決め精度 *1	±10mm/±1"	-	スピーカー	有り	-	
本体	定格荷重	300kg	-	電力供給	バンパーセンサ	有り	-
	最大直進速度（空載 / 満載）	2.0/1.5 m/s	-		緊急停止ボタン	有り（本体前後、計4カ所）	-
	上昇動作時間	3s	-		定格入力電圧	単相 100V	-
	自重（バッテリー含む）	92kg	-		出力電力	1kW	-
	持ち上げ高さ	58mm	-	出力電圧	48V	-	
アクセサリ	外形寸法	750*540*230mm	テーブル下降時	充電電流	10A	-	

*1 テスト環境での結果です。（周囲環境の変化なし、中速等）使用環境によって変動します。また、搬送物に潜り込む際には、ピックアップエリアでの障害物センサをオフにする必要があり、安全に注意すること。

MIRABOT LINK (ミラボットリンク)

未来を運ぶ全体最適ソリューション

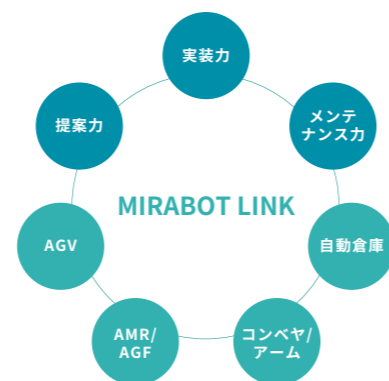
自動化統合プラットフォーム「MIRABOT LINK」は、ロボットによる自動化の核として、マテハン設備や生産設備との連携、他システムとの統合など、幅広い自動化ニーズに対応します。

工場・倉庫で培った実績を基盤に、病院や商業施設へも導入を拡大し、AGVやAMRをはじめとする、移動型ロボットの一元管理を実現します。

ロボットの導入を検討されている場合や、設備連携・システム連携に課題をお持ちの場合は、MIRABOT LINKが最適なソリューションです。

ロボットも、設備も、システムも——

MIRABOT LINKが、自動化の全てを最適化します。



ミラボットリンクの特徴



複数台のすれ違い制御

ブランドや型式の異なるロボット間の交通管理

複数台のロボットを活用するには、狭い通路やエレベーター乗降エリアなどの交通管理が必要不可欠です。MIRABOT LINKは、ロボットの位置情報を常時取得し、走行ルールに基づいて安心・安全な走行管理を実現いたします。現場に新しいロボットを導入する際にも、柔軟に適用可能です。



さまざまな機器との連携

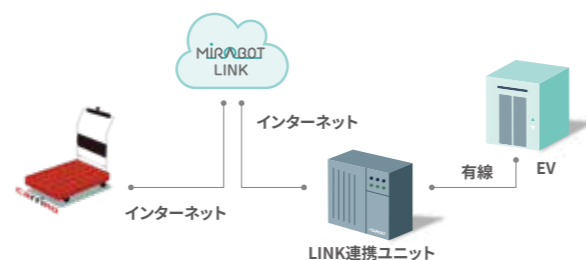
自動化をさらにスムーズに

エレベーター、電動シャッター、コンベヤ、自動倉庫、ロボットアーム、WMS/MESまで——MIRABOT LINKのAPIや連携ユニットを用いることで、多様な連携を短時間で実現できます。MIRABOT LINKが「つなぐ」ことで、人手を介すことのない、本当の自動化の実現をサポートします。

設備連携方法

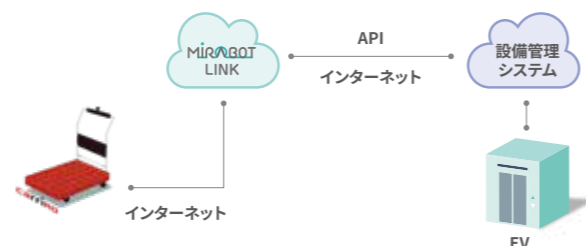
1 接点 (I/O) 接続

MIRABOT LINK連携ユニットは、工場や倉庫で広く利用されている接点接続方式に対応しています。お客様の設備（シャッターやエレベーター、生産設備等）に本ユニットを接続することで、LINKを介して移動型ロボットとの連携を実現します。接続対象となる設備や用途に応じたモデルをご用意しています。



2 API連携

連携する設備に上位システムが存在する場合、APIによって連携が可能です。自動倉庫やアームロボット、エレベーターなど、比較的複雑な設備と連携するケースで良く利用されます。



ミラボットリンクの機能概要

基本機能

リアルタイム稼働状況

ロボットの場所・タスク・バッテリー残量などの稼働状況がマップでリアルタイム把握

運用データ可視化

各種稼働数値がダッシュボードで一目瞭然

メール通信

指定された場所に到着やアラートなど有用な情報をメールで随時通信

ユーザー権限区分

マネージャーとオペレーターを分けることで、安定に運用

オプション機能

オプション機能①：タスク指示

タスク予約

複数のオペレーターが同時にタスクをロボットにアサインしても予約順でタスクを実行

タスクシナリオ

予め設定したタスクの組み合わせを1クリックで実行

オプション機能②：交通管理

狭い通路でも優先制御で、ロボットは滞りなく通行

オプション機能③：外部連携

接点 (I/O) 接続・API連携・システム連携など接続方式を選ばず、本当の自動化を実現

外部連携ユニットとIoTユニット

外部連携ユニット 販売中

特徴

LINKと外部機器をつなぐ高機能ユニット

選ばれる理由

製造設備・シャッター・エレベーターとの連携が可能

※入出力接点で連携できる設備に限ります
※エレベーターとの連携はエレベーター会社との仕様検討が必要となります

入出力接点での確実な接続

豊富な入出力：入力16点／出力16点仕様

IoTユニット 開発中

特徴

小型・安価で使いやすい連携ユニット

選ばれる理由

MIRABOT LINKと外部機器を接続

製造設備シャッターなどとの連携に対応

※入出力接点で連携できる設備に限ります

入出力接点によるシンプル接続

コンパクト設計：入力6点／出力6点仕様

導入事例 ①



導入ユーザー

「ヤマエ久野株式会社」様

「人」と「物」をつなぐ中間流通業。主に一般加工食品・冷凍食品・小麦粉・酒類等の仕入れや製造を行い、コンビニエンスストアや量販店等に販売する。

導入前課題

- ✓ 福岡県内で夜間のフォークリフト作業者が不足
- ✓ 限られたフォークリフト作業員へ業務負担が集中して疲弊
- ✓ 新センターの導線では最大120mと作業員の歩行負担増加

導入機体

- 『CarriRo AD』 8台
- 『CarriRo AD+台車タイプ』 2台
- 『CarriRo AD+パレットタイプ』 2台



導入後効果

- ・試算値 1日あたり 30km
→300 時間/月の価値あり
- 約 50 人分/月の歩行削減につながった

1ヵ月約50人分の歩行量



※当社調べ

導入事例 ②



導入ユーザー

「SBS 東芝ロジスティクス株式会社」様

SBS東芝ロジスティクス株式会社は、1974年に設立され、ロジエンジニアリングや設計からリソース調達、保管、荷役、輸送まで一貫したサービスを提供する物流会社。顧客の物流部門として物流戦略提案に留まらず実践に移すことを重視しています。

導入前課題

- ✓ フォークオペレーター不足だが荷役作業がメインの職場
- ✓ フォークオペレーターの配置変更で負荷分散の必要性あり
- ✓ 物量波動は現有作業員の時間外等でカバーするのが常態化

導入機体

- 『CarriRo AD』 3台
- 『CarriRo Basic台車タイプ』 1台



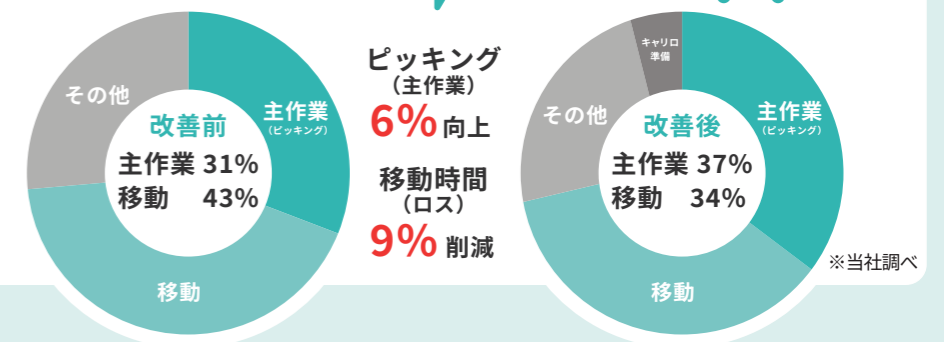
導入後効果

- ・約 1 名の搬送工数削減に寄与
- 現場作業員がコア業務であるピッキング主作業に集中
- 全体の効率向上に繋がり作業終了時間が早まった

フォークリフト不足の人的補填



CarriRoで
コア業務集中へ



導入フロー

導入前フロー

- 1 WEB ミーティング (ヒアリング)
- 2 導入前課題の解決見込み
- 3 現場調査
- 4 最適プラン提案
- 5 見積書のご提出
- 6 現地デモ / PoC (概念実証) ※ご要望時に有償にて

ご発注後フロー

- 1 ご発注書受領による本導入
- 2 現場設置 + レクチャー
- 3 運用開始
- 4 導入後支援
- 5 運用定着
- 6 保守・サポート

