



제품소개



연락처

경기도 광명시 일직로 43 GIDC C동 2004,2005호

TEL: 02-6295-0202 FAX:02-6295-0203

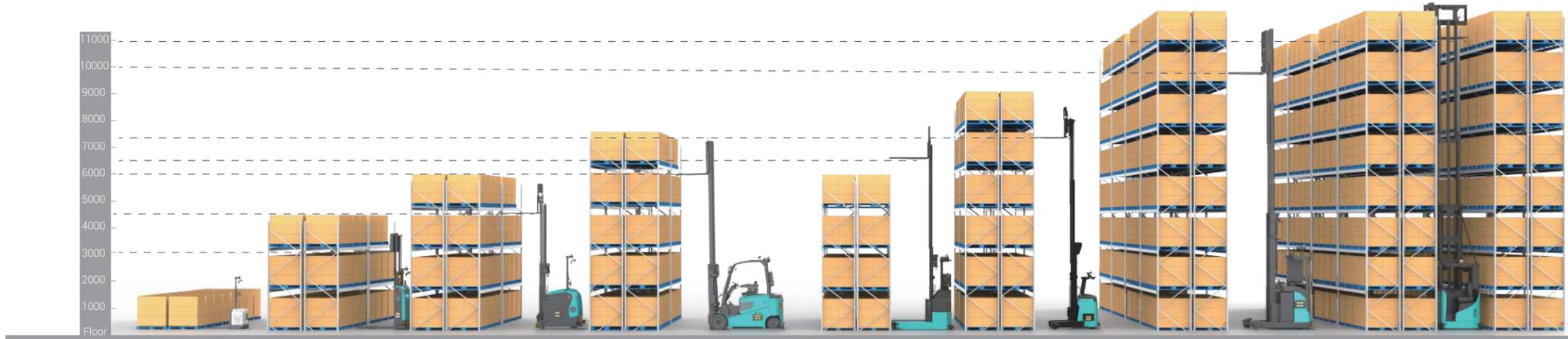
사이트: www.mw-r.com/kr

이메일: sean.lee@mw-robot.com

멀티웨이 로봇 최신 정보를 정기 구독

응용 환경



이동 공간 2300-2450mm 이동 공간 2300mm 이동 공간 3150-3800mm 이동 공간 4100-4250mm 이동 공간 2300-2830mm 이동 공간 3150mm 이동 공간 3200mm 이동 공간 1750mm

팔레트식 무인지게차 슬림 타입 스택어 카운터 밸런스 타입 지게차 카운터 밸런스 타입 지게차 측면 포크식 무인지게차 리치 트럭 리치 트럭 3방향 지게차

X20/X20S MW-SL14 MW-SE15/20/30 MW-E30/35/40 MW-O15/20/30 MW-R16S/R20S MW-R16/R20/R25 MW-K16

평치 운반	●	●	●	●	●	●	●	●
생산 라인과의 도킹	●	●	●	●	●	●	●	●
엘리베이터 층간 이동	●	●						
케이지/프레임/화물 적재		●	●	●	●	●		●
저층 로딩/엔로딩 작업		●	●	●	●	●	●	●
중간층 로딩/엔로딩 작업				●	●	●	●	●
고층 로딩/엔로딩 작업						●	●	●
좁은 통로 폭						●	●	●
긴 자재 운반 및 고층 피킹 작업					●			
트럭 무인 상하차			●					
원바디 트럭의 자동 적재 및 하역			●	●	●	●	●	●
카고 트럭의 자동 상/하역			●	●	●	●	●	●
오픈 타입 팔레트								
클로즈 타입 팔레트								



고밀도 자동화 창고 입출고



무인 견인 차량

실내/실외 평면 견인

무인지게차 제품 사양

● 표준 제공 ○ 옵션 — 없음



형식	팔레트식 무인지게차	팔레트식 무인지게차	슬림 타입 스택터	카운터 밸런스 타입 지게차	카운터 밸런스 타입 지게차	카운터 밸런스 타입 지게차	리치 트럭	
제품 모델	X20	X20S	SL14	SE15	E35	Q20	R20S	
내비 방식	레이저 SLAM 내비게이션	●	●	●	●	●	●	
	레이저 리플렉터 내비게이션	○	○	○	○	○	○	
	혼합 내비게이션 (리플렉터 + QR코드)	○	○	○	○	○	○	
통신	Wi-Fi/5G/광통신	지원	지원	지원	지원	지원	지원	
사양	페이로드 (Kg)	2000	2000	1400	1500	3500	1850	2000
	회전 반경 (mm)	1236	1540	1184	1386	2600	1828	1811
	리프팅 높이 (mm)	205±5	205±5	3500	3000	6000	1500	8500
	포크 사이즈 l/e/s (mm)	1150×175×55	1150×175×68	1150×170×60	1070×122×40	1070×150×50	1070×100×40	1220×125×45
	작업공간 Ast (mm)	2300	2450	2300	3150	4250	4100	3150
	자체 중량 (Kg)	520	580	930	2900	5580	3700	4750
	외형 사이즈 L×W×H (mm)	1658×780×(1940/2140/2340)	1747×900×(1940/2140/2340)	1751×998×(1940/2140/2340)	2512×1144×(1940/2140/2820)	3810×1410×2420	3398×1244×2266	2608×1628×3688
운영 사양	운영 모드	정방향, 역방향, 터닝	정방향, 역방향, 터닝	정방향, 역방향, 터닝	정방향, 역방향, 터닝	정방향, 역방향, 터닝	정방향, 역방향, 터닝	정방향, 역방향, 터닝, 자전
	운영 속도 (m/s)	1.3	1.3	1.38	1.5	2.5	2.5	2
	위치 추적 정밀도 (mm)	±10	±10	±10	±10	±20	±20	±10
	등판 각도 (mm)	≤30	≤30	≤30	≤30	≤30	≤30	≤30
	등판 각도 (°)	≤3° (5%)	≤3° (5%)	≤3° (5%)	≤3° (5%)	만재≤7° (13%) /공재≤8° (15%)	만재≤7° (13%) /공재≤8° (15%)	≤3° (5%)
배터리 사양	경로 이탈 및 위치 이상 보호 장치	●	●	●	●	●	●	●
	부품 고장 및 통신 고장 보호 장치	●	●	●	●	●	●	●
	장애물 감지 레이더	●	●	●	●	●	●	●
	후방 하부 장애물 감지 라이다	—	—	●	●	●	●	●
	3D 입체 장애물 감지	●	●	●	●	●	●	●
	안전 접촉 감지 센서	●	●	●	●	●	●	●
	HMI 휴먼 머신 인터페이스	●	●	●	●	●	●	●
배터리 사양	배터리 표준 용량 (Ah)	40	40	200	200	450	450	450
	배터리 사용시간 (h)	6~8	6~8	6~8	6~8	8~10	8~10	8~10
시각 기능	팔레트 자세 식별	●	●	●	●	●	●	●
	화물 피킹 후 테스트 여부	○	○	●	●	●	●	●
	바코드/RFID 인식	○	○	○	○	○	○	○
	적재 공간 감지	—	—	○	○	○	○	○

주: 문틀, 설비 본체 높이, 차체 색상 등 맞춤형 수요를 지원하며 상기 데이터는 오직 참조이고 구체적으로 실제 자문을 기증합니다.

무인지게차 제품 사양



● 표준 제공 ○ 옵션 — 없음

형식		리치 트럭	측면 포크식 무인지게차	3방향 지게차
제품 모델		R20	O20	K16
내비 방식	레이저 SLAM 내비게이션	●	●	●
	레이저 리플렉터 내비게이션	○	○	○
	혼합 내비게이션 (리플렉터 + QR코드)	○	○	○
통신	Wi-Fi/ 5G/ 광통신	지원	지원	지원
사양	페이로드 (Kg)	2000	2000	1500
	회전 반경 (mm)	1879	1530	2250
	리프팅 높이 (mm)	9000	6500	11000
	포크 사이즈 l/e/s (mm)	1070×125×45	1220×100×45	1250×125×50
	작업공간 Ast (mm)	3340	2700	1750
	자체 중량 (Kg)	4200	2960~3160	6280~7260
	외형 사이즈 L×W×H (mm)	2657×1526× (2350~4086)	2380×2108× (2350~3444)	3455x1575x (2935~4265)
운영 사양	운영 모드	정방향, 역방향, 터닝	전방향 주행	정방향, 역방향, 터닝
	운영 속도 (m/s)	2	1.5	2.2
	위치 추적 정밀도 (mm)	±10	±10	±10
	등판 각도 (mm)	≤30	≤30	≤30
	등판 각도 (°)	≤5.7° (10%)	≤2° (3%)	—
배터리 사양	경로 이탈 및 위치 이상 보호 장치	●	●	●
	부품 고장 및 통신 고장 보호 장치	●	●	●
	장애물 감지 레이더	●	●	●
	후방 하부 장애물 감지 라이다	●	●	●
	3D 입체 장애물 감지	●	●	●
	안전 접촉 감지 센서	●	●	●
	HMI 휴먼 머신 인터페이스	●	●	●
배터리 사양	배터리 표준 용량 (Ah)	450	200	450
	배터리 사용시간 (h)	8~10	6~8	6~8
시각 기능	팔레트 자체 식별	●	●	●
	화물 피킹 후 테스트 여부	●	●	●
	바코드/RFID 인식	○	○	○
	적재 공간 감지	○	○	○

주: 문틀, 설비 본체 높이, 차체 색상 등 맞춤형 수요를 지원하며 상기 데이터는 오직 참조이고 구체적으로 실제 자문을 기준합니다.

AMR 제품 사양



● 표준 제공 ○ 옵션 — 없음

형식		차동 구동 AMR		전방향 스웨이지 휠 AMR	
		MW-C05	MW-C10	MW-D20P	
제품 모델					
	레이저 SLAM 내비게이션	●	●	●	
	레이저 리플렉터 내비게이션	○	○	○	
내비 방식	혼합 내비게이션 (리플렉터 + QR코드)	○	○	○	
	통신	Wi-Fi/ 5G/ 광통신	지원	지원	
사양	페이로드 (Kg)	500	1000	2000	
	외형 사이즈 L×W×H (mm)	930×730×274	1150×820×280	1860x1160x370	
	등판 각도 (mm)	≤30		≤10	
	경사면 주행 능력 (mm)	≤2°		≤2°	
	자체 중량 (Kg)	260	350	700	
	플랫폼	리프팅 메커니즘	●	●	●
		컨베이어 메커니즘	○	○	○
운영 사양	운영 모드	정방향, 역방향, 터닝		전방향 주행	
	리프팅 높이 (mm)	70		100	
	운영 속도 (m/s)	1.5	1.6	1	
	정지 각도 정밀도 (°)	±1		±1	
	위치 추적 정밀도 (mm)	±10		±10	
배터리 사양	수동 / 자동 모드	●	●	●	
	경로 이탈 및 위치 이상 보호 장치	●	●	●	
	부품 고장 및 통신 고장 보호 장치	●	●	●	
	후방 하부 장애물 감지 라이다	●	●	●	
	3D 입체 장애물 감지	●	●	●	
	안전 충격 완충 장치	●	●	●	
	비상 정지 버튼	●	●	●	
배터리 사양	경고 알람 시스템	●	●	●	
	HMI 휴먼 머신 인터페이스	●	●	●	
	배터리 표준 용량 (Ah)	40	50	80	
배터리 사양	배터리 사용시간 (h)	6-8		4	
	시각 기능	편향 수정 검사	—	○	—
바코드		—	○	○	

주: 문틀, 설비 본체 높이, 차체 색상 등 맞춤형 수요를 지원하며 상기 데이터는 오직 참조이고 구체적으로 실제 자문을 기준합니다.

무인견인차 제품 사양

● 표준 제공 ○ 옵션 — 없음



형식	무인견인차	
제품 모델	SP60	
내비 방식	레이저 SLAM 내비게이션	●
	레이저 리플렉터 내비게이션	○
	혼합 내비게이션 (리플렉터 + QR코드)	○
통신	Wi-Fi/5G/광통신	지원
사양	정격 하중 (Kg)	6000
	정격 견인력: 견인 고리 기준 (N)	1200
	규격 L×W×H (mm)	1980×1200×2260
	회전 반경 (mm)	3500
	포트 홀 통과 거리 (mm)	≤30
	최대 경사면 주행 능력 (mm)	≤3° (5%)
운영 사양	차체 중량 (Kg)	1300
	운영 모드	정방향, 역방향, 터닝
	자동 연결(비전 보정 기능 포함)	○
	최대 주행 속도 (m/s)	1.5
	경사로 주행 각도 (°)	±1
배터리 사양	정차정밀도 (mm)	±20
	경로 이탈 및 위치 이상 보호 장치	●
	부품 고장 및 통신 고장 보호 장치	●
	후방 하부 장애물 감지 라이다	●
	3D 장애물 감지	●
	안전 충격 완충 장치	●
	비상 정지 버튼	●
	경고 알람 시스템	●
	HMI 휴먼 머신 인터페이스	●
	차량용 주행녹화	○
배터리 사양	자동 충전	○
	배터리 유형	리튬 인산철
	정격 전압 (V)	48
	배터리 표준 용량 (Ah)	300
	배터리 사용시간 (h)	8

주: 문틀, 설비 본체 높이, 차체 색상 등 맞춤형 수요를 지원하며 상기 데이터는 오직 참조이고 구체적으로 실제 자문을 기준합니다.

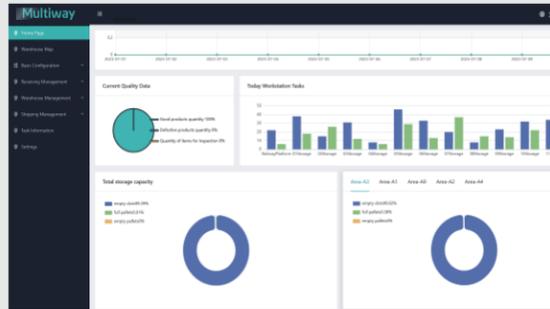


4방향 셔틀 제품 사양

형식	4방향 셔틀	
제품 모델	Z15	
사양	Wi-Fi	●
	페이로드 (Kg)	1500
	팔레트 너비 (mm)	1100~1400
	재킹높이 (mm)	60
	차체 중량 (Kg)	350
	외형 사이즈 L×W×H (mm)	1135x980x120
운영 사양	온도 환경 (°C)	-10~50
	제어 모드	수동 / 자동 모드
	운영 모드	4방향
	재킹방식	기계적 리프팅
	구동방식	모터 구동
	최대 주행 속도 (m/s)	1.5
배터리 사양	위치 측정 오차 범위 (mm)	≤2
	잭킹 시간 (s)	2
	충전 방식	수동 / 자동 모드
	충전 완료까지 필요한 시간 (h)	1.5
	정격 전압 (V)	48
	배터리 표준 용량 (Ah)	30

주: 문틀, 설비 본체 높이, 차체 색상 등 맞춤형 수요를 지원하며 상기 데이터는 오직 참조이고 구체적으로 실제 자문을 기준합니다.

소프트웨어 시스템



창고 관리 시스템 MW WMS

Multiway WMS는 재고 데이터 관리, 운영 관리, 제품 위치 추적, 각종 설비의 실시간 모니터링을 통해 물류 정보와 프로세스를 투명하게 관리할 수 있도록 지원합니다. 또한, 스마트한 리포트 관리 기능을 제공하여 재고 자산의 상태 및 NOC(Net Occupancy Cost, 순 점유 비용)를 실시간으로 파악할 수 있습니다.

Multiway 비전 시스템

Multiway는 머신 비전(Machine Vision)과 AI 기술을 활용하여 스마트 제조 및 스마트 물류를 지원하는 유연한 비전 시스템을 제공합니다. 이 비전 시스템은 생산 라인의 전반적인 모니터링 및 예지 컴퓨팅 기반 데이터 처리 플랫폼 역할을 하며, 이를 통해 공장의 생산 환경을 더욱 안전하게 유지하고 생산 효율을 극대화할 수 있습니다.



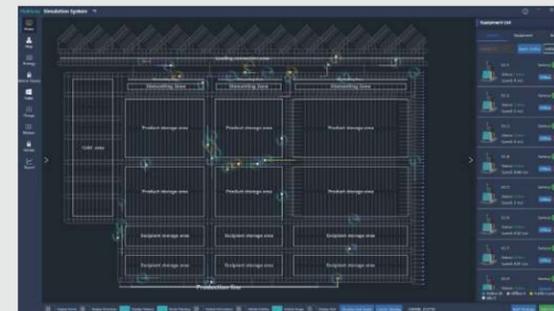
로봇 제어 시스템 MW RCS

Multiway RCS는 수백대의 다양한 AGV를 한 장소에서 협동 운영이 가능하게 하고 또한 최적의 코스를 계획합니다. 최적의 경로 계획을 통하여 최단시간 내에 임무를 수행하고 최고의 운영 효율을 확보할 수 있습니다.



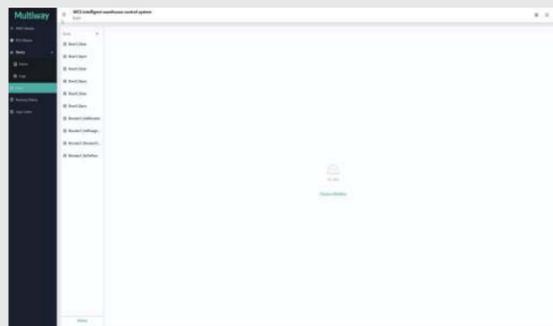
Multiway 시뮬레이션 시스템

Multiway 시뮬레이션 시스템은 시뮬레이션 모델링을 구현하여 수백 대의 AGV(무인 운반 로봇) 및 AMR(자율 이동 로봇)을 다양한 시나리오에서 트래픽 시뮬레이션을 수행합니다. 이를 통해 로봇의 운동학, 동역학, 궤도 알고리즘을 정밀하게 테스트할 수 있습니다. 또한, 로봇의 기본 설계, 제품 선정, 오프라인 프로그래밍, 충돌 방지 등의 이론적 분석과 설계 역량을 향상시켜 생산 공정에서 운송 시간을 단축하고 불필요한 재작업을 방지하는데 기여합니다.



설비 제어 시스템 MW WCS

Multiway 설비 제어 시스템은 로봇, 엘리베이터, 자동문, 컨베이어, 롤러 등 다양한 설비의 작동 시스템을 통합 관리합니다. 또한, 시스템 작업대와 데이터 센터를 연결하여 전체 현장의 설비 및 정보 흐름을 효율적으로 관리할 수 있도록 지원합니다.



Multiway Robotics