

立体自動倉庫システム－設計通則

正 誤 票

区分	位 置	誤	正
本体	図2	別途	
	図3	別途	
	表3 記号 H_s の 項目の欄	揚程（荷の上下方向のストローク）	揚程（荷台の上下方向のストローク）
	表4 記号 h_1 の 項目の欄	積付荷姿（段方向）	積付荷姿寸法（段方向）
	7.3	- 荷物の充足率 - 入出庫指示方法 - 人・フォークリフトなどの作業時間	- 荷の格納率 - 入出庫指示方法 - 複数台のスタッカクレーンの負荷バランス - 人・フォークリフトなどの作業時間
	8.1.1	スタッカクレーン稼働範囲への侵入を…。	スタッカクレーン可動範囲への侵入を…。
	8.1.2	スタッカクレーン稼働範囲に通じる…。	スタッカクレーン可動範囲に通じる…。
	8.2.2	作業員、フォークリフトがスタッカクレーン動作エリアへ侵入した場合は、…。	作業員、フォークリフトがスタッカクレーン可動範囲へ侵入した場合は、…。
	8.2.3	入出庫ステーションからスタッカクレーンの動作エリアに容易に…。	入出庫ステーションからスタッカクレーン可動範囲に容易に…。

訂 正 票

位 置	誤	正
解説 4.	・荷の充足率	・荷の格納率
解説 5.	立体自動倉庫の運転状態をユニットロードを出し入れする通常運転…。	立体自動倉庫の運転状態をユニットロードを出し入れする通常運転…。
解説 6. a)	侵入防護さくの高さは…関係寸法も倉庫床面からの高さが2 100 mm 以下…。	侵入防止さくの高さは…関係寸法も倉庫床面からの高さが2 100 mm 以下…。

訂正票とは、規格本体以外（解説ほか）に対する正誤を表します。

平成 19 年 10 月 1 日作成

別途

(正)
平面図

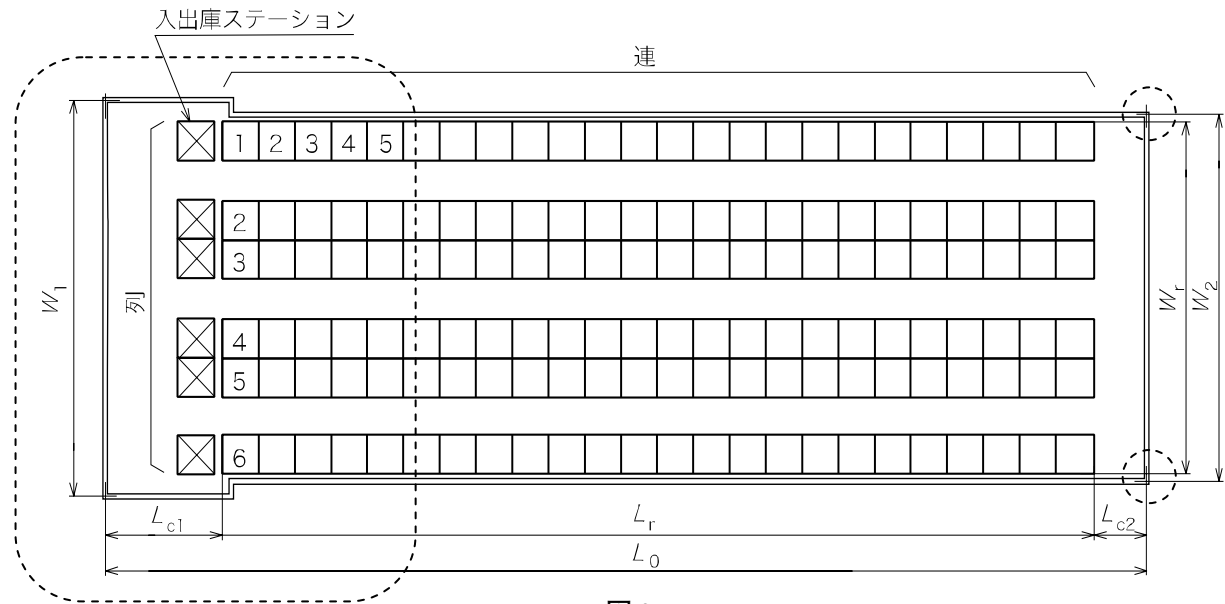


図 2

(正)
平面図

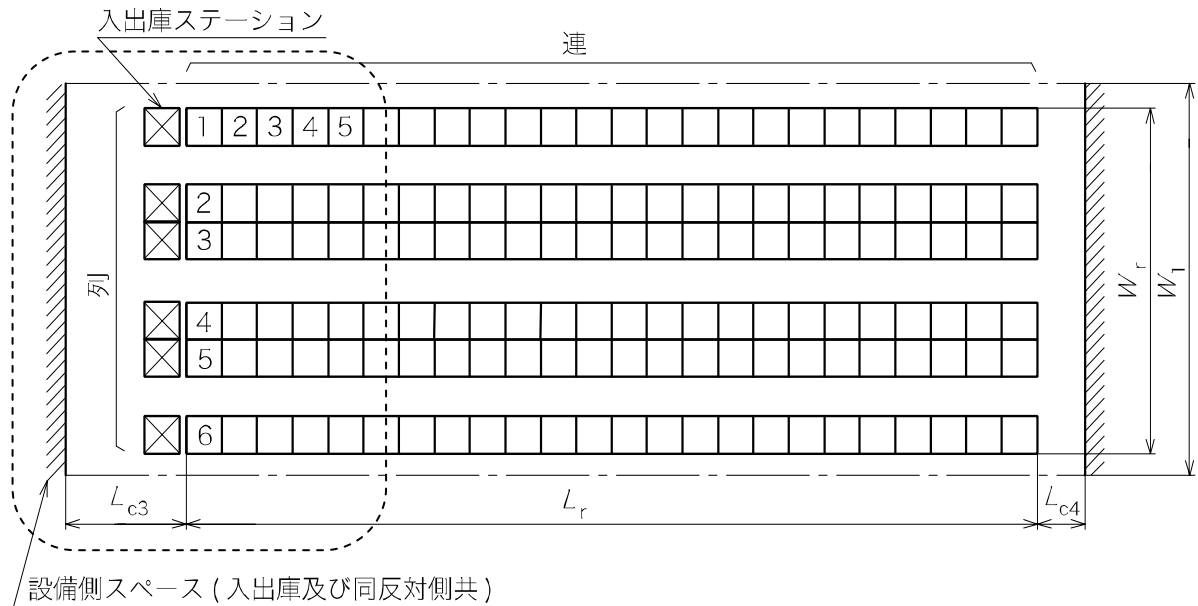


図 3

(---) は訂正箇所を示す。