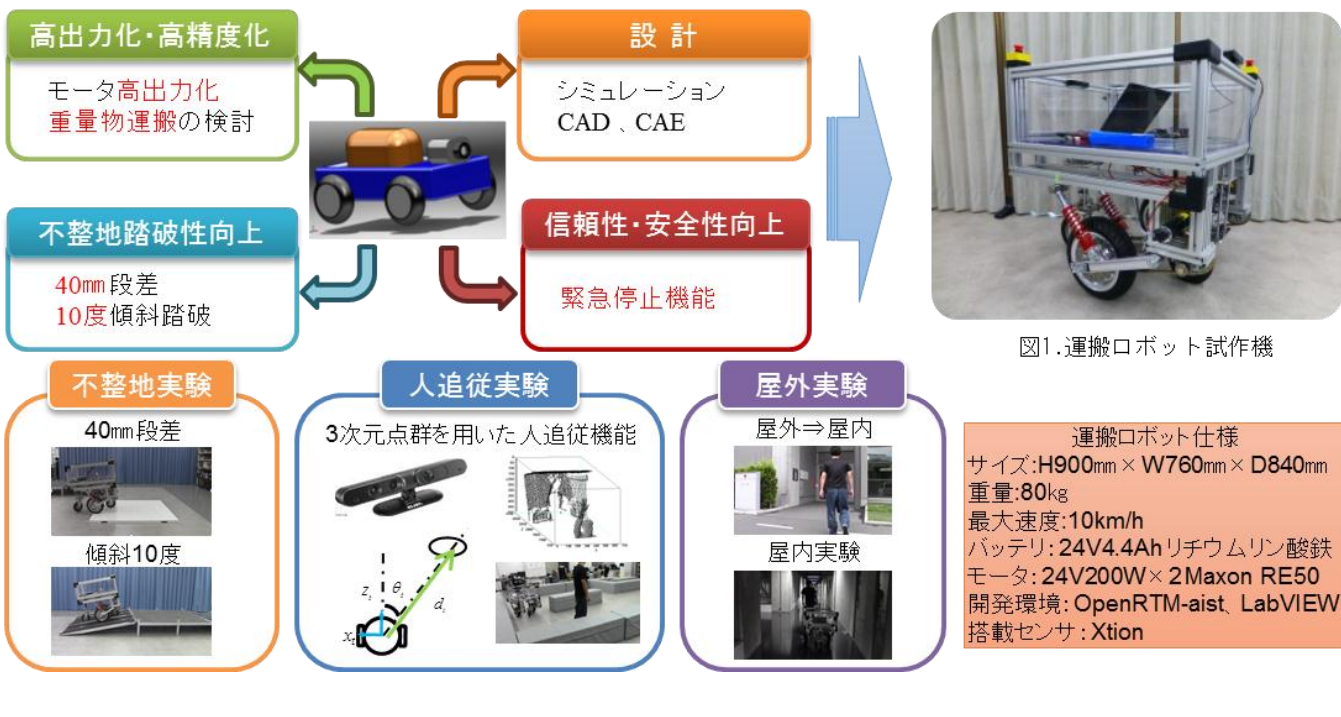


運搬ロボットの研究開発

人追従型の運搬ロボットを研究開発しています。重量物の運搬や、40mmの段差や傾斜10度までの不整地踏破が可能です。施設内での運用を目指し、屋内外における実験を行い、検証しました。

本技術の内容・特徴

「人を追従する屋内外向け運搬ロボット！」



従来技術に比べての優位性

- 1 運搬ロボットは工場の特定の場所で使用されているが、本研究では一般的な普及が目標
- 2 施設内における信頼性、安全性を確保し製品化

予想される効果・応用分野

- 1 今後、運搬ロボットの安全性を高めることによって、中小企業と製品化予定
- 2 都産技研での実装、オリンピック事業への展開予定

提供できる支援方法

- 共同研究
- オーダーメイド開発支援

知財関連の状況、文献・資料

- **文献資料**
益田 他: 平成 27 年度都産技研研究成果発表会要旨集, p.116
http://www.iri-tokyo.jp/joho/seika/h27_youshi/documents/robot-mechatro2_04.pdf

ロボット開発セクター<本部>
益田 俊樹

Tel : 03-5530-2706
E-mail : masuda.toshiki@iri-tokyo.jp