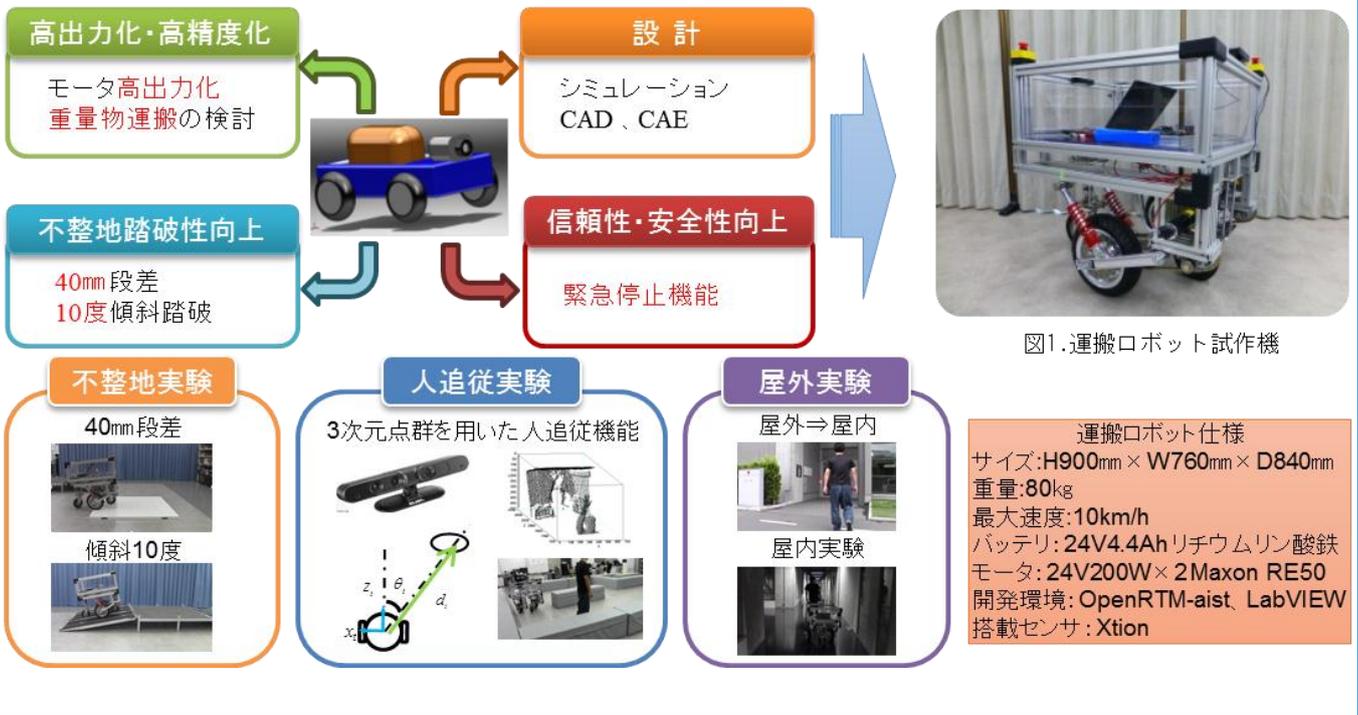


# 運搬ロボットの研究開発

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](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