

## 开发出使清扫作业更省力的自动行走（可自动规划行走路线、自动收集垃圾）清扫机器人“TO gather”

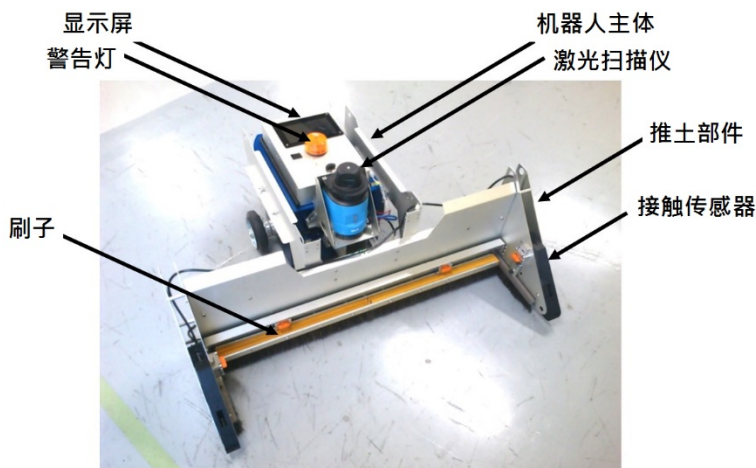
为了减轻施工现场及工厂等的工人工作负担，本公司与株式会社竹中工务店（总经理：宫下正裕）共同开发了自动收集清扫对象的机器人“TO gather(\*1)”（正在申请专利）。

在日本国内建设需求呈增加趋势的背景下，建筑行业的技术工人的人手短缺已经成为重要课题。“TO gather”是用于将施工现场地板上的清扫对象收集到一起的机器人，其特长是能在事先用路锥围出的四方形清扫领域内，将清扫对象收拢到一小块区域内。利用激光扫描仪检测出放置在四角的路锥，从而判断清扫领域，自动生成移动路线。

在以前的防火涂料施工中，施工结束时由人工清扫落在地板上的材料。1天的作业时间中约有20%要花费在清扫作业上，是一项重体力劳动。为了改善施工现场的劳动环境，需要研发一种自动清扫机器人。若采用通常的吸取型清扫机器人，则因吸取对象数量过多，很快其储存箱就会装满，效率很低，且反而会需要更多的人工操作。而目前开发的该机器人，其开发目标是，在施工过程中可以随时启动，施工完成后可以通过人工将收集到一小块区域内的材料堆拢和清扫，从而减少一半的清扫时间。清扫速度为，30分钟以内可以收集完100 m<sup>2</sup>的清扫领域（参考）。

本公司今后将与株式会社竹中工务店以及租赁公司合作，对开发的自动行走收集机器人反复进行试验和改良，争取于2017年10月开始租赁和销售。

此外，在7月27日~30日名古屋国际展览中心（Portmesse Nagoya）举行的“机器人技术·产业展”上，将于本公司展台进行该机器人的实物展示。



### 【规格】

主体部分：长 64cm、宽 40cm、高 29cm 刀刃部分：宽 100cm、高 29cm

主体重量：22kg(包括推土部件) 移动速度：0.1m/s 连续运转：8 小时

安全装置：紧急停止开关、障碍物检测传感器、接触停止传感器

\*1 本公司正在申请商标注册