

H28年度

東京都ロボット産業活性化事業

案内ロボットの開発・実証事業者の募集

地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター（都産技研）は、ロボットや応用製品の創出（実用化・製品化）、および新しいサービスの提供（事業化）を目指す中小企業を支援するため、公募型共同研究開発事業を実施しています。

今回新しく、案内ロボットをテーマとして、公共施設や観光地などで案内サービスを提供する、ロボットの開発および実証実験を行う事業者を募集します。開発の実現性や事業化の可能性が高いテーマについて、都産技研が必要経費（限度額内）を負担して共同研究として実施します。

■ 公募型共同研究開発事業 テーマ設定型 概要

応募対象者：日本国内に登記簿上の事業所があり、代表申請者（事業責任者）が中小企業者（中小企業基本法の定めによる）である共同体

研究開発期間：平成29年1月4日から平成29年12月28日まで（1年間）

委託上限金額：3,000万円以内（消費税含）

研究対象経費：当該研究開発に専用として使用する必要経費（都産技研負担100%）

※募集の詳細は、10月27日 都産技研ホームページ（<http://www.iri-tokyo.jp>）に掲載予定です。

■ 申請手続き

事前相談期間：平成28年10月28日（金）から11月22日（火）

都産技研にお越しいただき、保有技術や実施体制の確認等を行います。

※事前相談を行った事業者からの申請書のみを受け付けますので、必ずお申し込みください。

申請書受付期間：平成28年11月22日（火）から11月30日（水）

■ 説明会

日時	会場
平成28年11月8日（火） 13時10分から14時10分	東京ロボット産業支援プラザ ロボットサロン （東京都江東区青海2-5-10 テレコムセンタービル東棟）

※説明会への参加は、申請にあたっての必須条件ではありません。

※事前相談、説明会への参加を希望される方は、事前申し込みをお願いします。

申し込みについては、都産技研ホームページ（<http://www.iri-tokyo.jp>）をご覧ください。

■ 各種申し込み・問い合わせ先

地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター ロボット事業推進部 ロボット企画グループ
東京都江東区青海2-5-10 テレコムセンタービル東棟
電話：03-5530-2558 FAX：03-5530-2400

【お問い合わせ】 地方独立行政法人東京都立産業技術研究センター

ロボット事業推進部 竹内由美子 TEL 03-5530-2558 FAX 03-5530-2400
経営企画部広報室 山口美佐子 TEL 03-5530-2521 FAX 03-5530-2536

東京都は、日本各地と連携して、双方の強みを生かし、双方に高い効果が見込まれる産業施策を「ALL JAPAN & TOKYOプロジェクト」として実施しており、本件はその該当事業です。

（<http://www.sangyo-rodo.metro.tokyo.jp/all-japan/index.html>）

「ALL JAPAN & TOKYOプロジェクト」のお問い合わせ

東京都産業労働局総務部企画計理課 江村、齋藤 TEL 03-5320-4606

<http://www.iri-tokyo.jp>

配布担当 東京都立産業技術研究センター経営企画部広報室 TEL 03-5530-2521

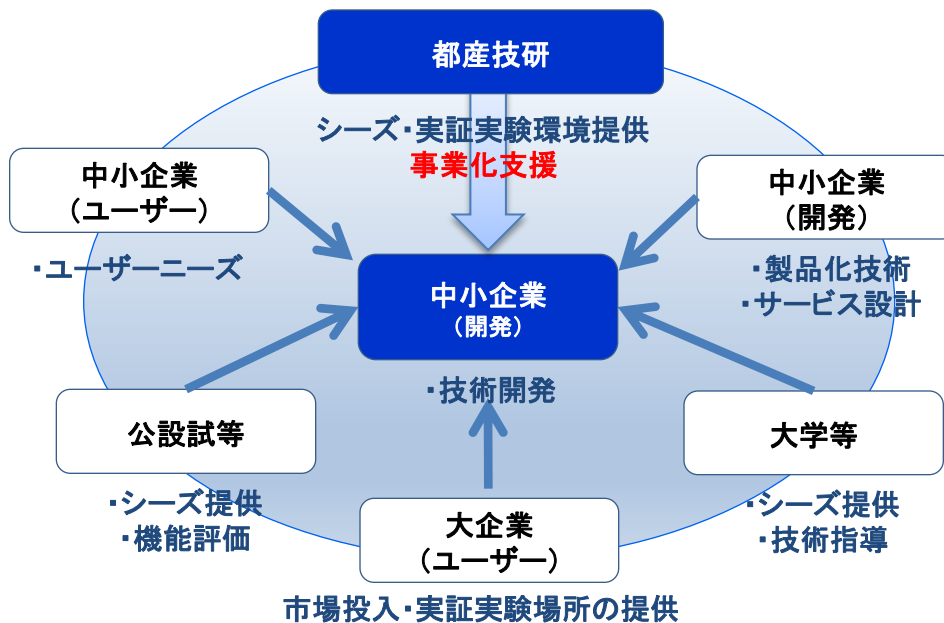
(参考)

■ 公募型共同研究開発事業の概要

本事業は、都産技研が提示した、案内支援、産業支援、点検支援、介護支援の4分野を対象として、「ロボットの導入・製造・開発などの技術を有する企業」と「ロボット活用サービスの利用者(ユーザー)」が協働して、ロボットを活用した事業の創出を実現する(事業化)取り組みを支援するものです。

今回は、「案内ロボット」をテーマに、都産技研の保有する技術シーズを活用して、案内ロボットシステムを開発・実証実験し、2020年東京オリンピック・パラリンピックに向けて事業化を目指す事業者を募集します。訪日外国人などを含めたさまざまな人にとって、十分に使いやすく魅力的な案内ロボットシステムの実現を目指します。

◆ 事業推進イメージ



■ 平成27年度に採択した企業の製品化事例

移動型ベースロボットを開発
株式会社システムクラフト
製品名：SCIBOT(サイボット)
特長：● 定点回転可能

- 連続運転 約16 時間可能 ※外部電源出力無しの状態での計測
- 各種外部センサー接続可能
- 傾斜角度10 度登坂および 段差20 mm乗り越え可能

10月31日(月)～11月2日(水)
東京ビッグサイトで開催される
「産業交流展2016」で展示・実演します

