

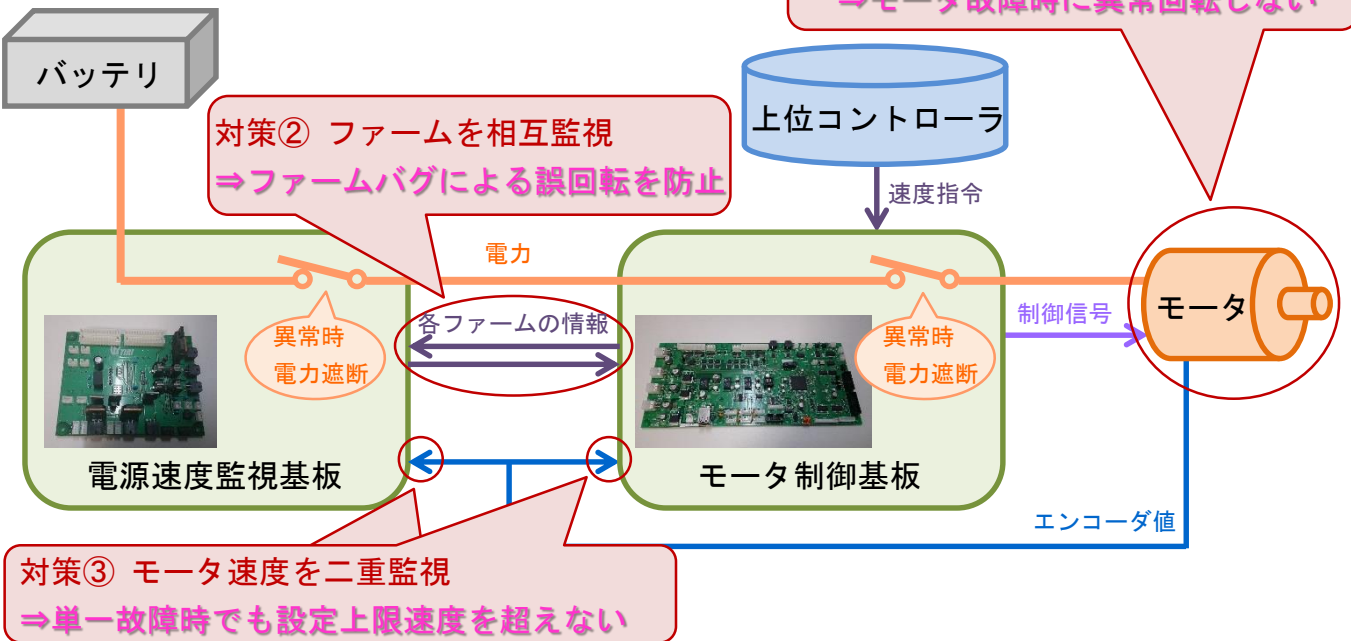
安全性を考慮した T型ロボットベース制御基板の開発

プロジェクト事業化推進室 吉村 僚太

汎用移動プラットフォームT型ロボットベースの**制御基板**、**ファームウェア**において、ロボットの安全性を確保するために実装した**ロボット暴走防止**対策を紹介します。

内容・特徴

目的：移動ロボットの暴走を防ぐ



従来技術に比べての優位性

- ①モータ故障時に異常回転しない
- ②ファームバグによる誤回転を防ぐ
- ③単一故障時でも設定上限速度を超えない

予想される効果・応用分野

安全に移動できるようになるため、

- ①観光施設の案内ロボットに応用
- ②介護施設の見守りロボットに応用
- ③飲食店の配膳ロボットに応用

提供できる支援方法

- 共同研究
- ロボット産業活性化事業（公募型共同研究）
- 技術相談
- オーダーメイド開発支援

知財関連の状況、文献・資料

- 知財関連
 製品採用実績 4件（公募型共同研究開発事業）