

ロボット本体はシンプルに、 ネットワークの力で高機能化を両立

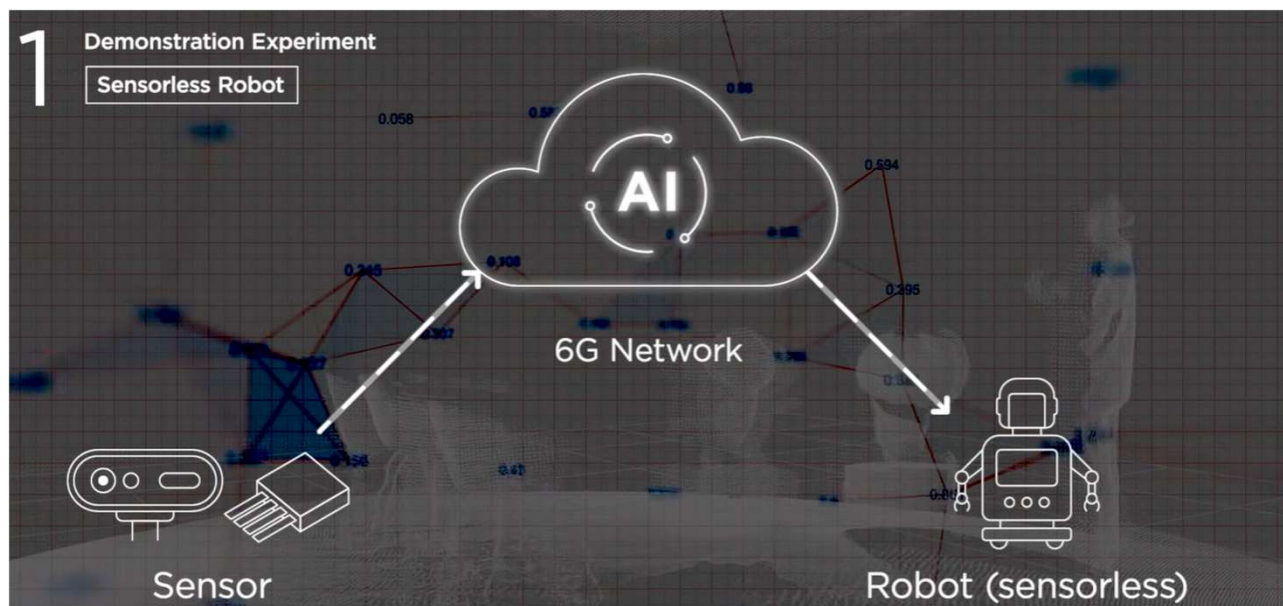
■ 背景・課題

ロボットが高度化するほど、端末の高機能化により高コスト化する。
またそれに伴って防塵防汚性確保等を理由に外装の制約が発生する。

■ 技術の本質・ポイント

センサレスロボットコンセプト

- ・ ロボット自身に搭載されるセンサやCPU類を最小化し、制御はネットワーク経由の周囲環境把握により行う。
- ・ 複数のセンサデータの組み合わせによって外部構築されたデジタルツインと連携可能。
- ・ ロボット本体は外装の制約が減ることでバルーン型も採用可能。



■ 活用シーン

・コミュニケーションロボット

展示会やイベント会場において、人の動きや滞留状態をネットワーク経由で把握し、来場者に応じたインタラクションを実行する。

・産業用自律移動ロボット

複数のセンサにより広範囲な状況を把握することで、自律移動ロボットのナビゲーションを行う。

■ ビジネス実装・提供価値

・想定業種：

産業用/コミュニケーションロボット、屋外モビリティ

・導入メリット：ロボット本体の簡素化・

コスト低減、柔軟な外装選択

・実装フェーズ：コンセプトモデル、実証実験

☐ 共創パートナー

