

2019年4月25日 木曜日

各位

株式会社カナモト
(9678 東証第1部 札証)
代表取締役社長 金本 哲男
<資料に関するお問合せ先>
執行役員総務部長・広報室長 廣瀬 俊
電話:011-209-1631

清掃作業を省力化する自律走行吸引型ロボット 「AX キュイーン」を開発

当社は、株式会社竹中工務店（社長：佐々木正人）、豊和工業株式会社（社長：塚本高広）、朝日機材株式会社（社長：大隅一暢）、と共同で作業所や工場等の作業員の負担軽減策として、自動的に床面を清掃する吸引型ロボット「AX キュイーン」を開発いたしましたのでお知らせいたします。

記

1. 開発の経緯と目的

国内建設需要が増加傾向にあるなかで、建設技能労働者の不足が大きな課題となっています。また、1日の作業時間の約10%は清掃作業に費やしており、作業所の労働環境を改善するために吸引型自動清掃ロボットが要望されていました。

2. 製品の特長

「AX キュイーン」（ロボット本体長さ 1330mm×幅 910mm×高さ 850mm、本体重量 260kg、掃除幅 910mm）は、作業所の床面上にある清掃対象物を吸引するロボットであり、あらかじめカラーコーンにて指定された四角形の清掃領域内を吸引しながら渦巻状に進むことが最大の特長です。四隅に置かれたカラーコーンを360度レーザセンサで検出することで清掃領域を判断し、移動経路を自動生成します。

掃除能力は、637 m²/h で清掃可能です。さらに、操作ボタンを1つとしたシンプルな構造とし、ごみ集積タンク容量も70ℓと十分に確保しました。

【仕様】

本体部：全長 1330mm、全幅 910mm、全高 850mm
掃除幅：910mm
本体重量：260kg ごみ集積タンク容量：70ℓ
走行速度：手動 3.0km/h、自動 0.7km/h
掃除能力：637 m²/h
最大稼働面積：1600 m² 連続駆動：2時間
安全装置：緊急停止スイッチ、360度レーザセンサ、
接触停止センサ



当社では、共同開発企業と自動走行吸引型ロボットの試行と改良を重ね 2019年5月27日を目途にレンタルを開始いたします。

以上

kanamoto

業務用自律走行型 掃除ロボット



AXキューーン

プロ仕様の吸引式クリーナー

工事現場

店舗

オフィス

工場

体育館

- ゴミの散らかりやすい工事現場に
- 閉店後の店舗に
- 退社後の無人オフィス、会議室に
- 夜間の無人のホール、体育館に
- 最大掃除面積1600m²
(バスケットコート4面分)
- 簡単メンテナンス

➡ 操作手順

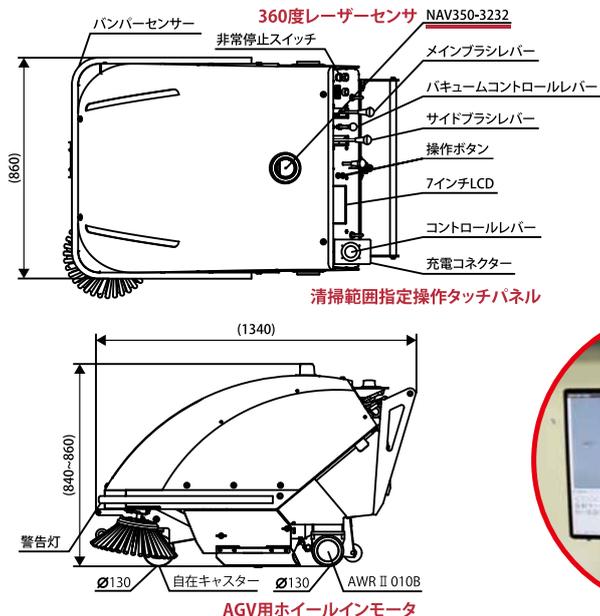


掃除範囲を制限したり、広いスペースを複数回に分けたりなど、使い方次第でさまざまな清掃法が可能となります。

- ① センサーマーカを任意で四角形に配置し、掃除範囲を設定します。
- ② その掃除範囲の中で、AXキューイーンのパワーを入れます。
- ③ 自動でセンサーマーカ位置情報を読み取ります。
- ④ 掃除範囲の読み取りが完了したら、操作パネルの「選択」を押します。
- ⑤ 自動で設定範囲内の掃除を開始します。
 ※障害物があると自動停止しますので取り除いてください。
 除去されると自動で掃除を再開します
 ※自動運転中、前後左右から人を含めた障害物が近づいた場合も自動停止します
- ⑥ 掃除が終了すると自動で停止します。

➡ 仕様

掃除速度	手動：3.0km/h 自動：0.7km/h	寸法	全長1,330×全幅910×全高850mm	センシング	SICK製レーザースキャナ SLAM機能でのエリア設定
掃除幅	910mm	重量	260kg	走行	パターン走行モード
掃除能力(自動)	637m ² /h	連続駆動時間	2時間	操作方法	本体ディスプレイ
最大稼働面積	1600m ²	掃除機能	吸引式	段差	敷き鉄板25mmOK
ホッパー容量	70ℓ	エリア設定	センサーマーカ	現場向け評価	○：掃除能力高・操作単純可



操作パネルでセンサーマーカの設置状態などを確認しながら自動運転の設定を行います。

kanamoto

株式会社カナモト

ニュープロダクツ室

〒105-0012 東京都港区芝大門1丁目7番地7 浜松町Kビル4階
 TEL 03-5408-5605 FAX 03-3431-6730