

切り花自動搬送台車

豊橋技術科学大学との共同開発

知の拠点あいち重点研究プロジェクト(Ⅱ期) 次世代ロボットプロジェクト

ICTを活用し、「ほ場」内を 自律移動、人物追従し収穫を支援



特長

- | 自律移動、人物追従
- | 収穫から水揚げまでの
時間短縮による品質向上
- | 家庭用コンセントによる
充電可能

基本機能

狭い「ほ場」内を自律移動

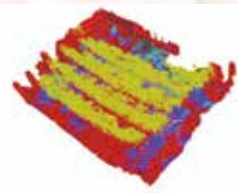
無線、ジョイスティックによる操作も可能



三次元地図作成により、 多様な「ほ場」で活用可能



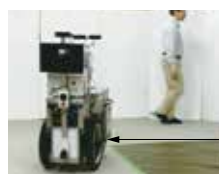
色付き3次元図



意味情報付き3次元図

■ = 植物 ■ = 通路
■ = 建物 ■ = その他

作業者への追従移動



水平維持機能

台車が傾いても常に水槽を水平に維持し、越水を防止



登坂・段差走行が可能



仕様

運搬能力	100kg以上
移動速度	約4km/h (人間の歩行スピードと同程度)
電 源	充電式
運転方式	自動移動：人物追従、自律移動 手動移動：無線、ジョイスティック
台座部分	振動抑制機能付き
駆動部分	プラットフォーム化 (各種用途へ応用可能)



シンフォニアテクノロジーでは「ECOing (エコイング)™ エコで行こう! エコへ移行!」を環境ステートメントとして掲げ、温暖化防止と地球にやさしい循環型社会の創出を目指し、環境重視の技術開発と“ものづくり”を推進しています。



シンフォニアテクノロジー 株式会社
コントローラ開発営業室

東京本社 — 03-5473-1812 03-5473-1845 — 105-8564 東京都港区芝大門1-1-30 芝NBFタワー