

多機能ハンドリング車

省力化

人とロボットの協働により、重作業からの脱却を実現。



現状の課題・社会問題



将来の
工事作業員の労働力不足

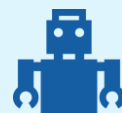


重量物運搬、高所作業等が
人力的ため非効率



労働者の
安全性への懸念

解決
手段



人型重機ロボットと
鉄道工事用車両を
組合わせた重機の開発

実現
効果



作業の
省力化・効率化および
安全作業を実現

多機能ハンドリング車 ▶ 開発コンセプト

省力化

鉄道工事における高所作業や重量物運搬なども、安全かつ効率的に実施。

多機能ハンドリング車



安定足場のない
高所作業

人が安全な場所
(地上) から
ロボットを操作



鉄道工事における
汎用性

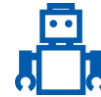
レール上を走行可能な
軌陸車へ搭載

鉄道工事の非定型作業への対応を提供

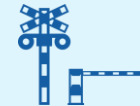
コア
技術



人が直感的に
操作可能



活用用途の広い
ロボット



- 電気転てつ機、踏切しや断機、ホームドア等の電動機械の製造技術・センサ技術
- 上記を活用した安全設計技術（フェールセーフ技術）

現在、活用用途の広い双腕タイプを開発中です。

将来的には、多人数で実施している重量物取扱作業への適用を目指し、取り組んでまいります。