

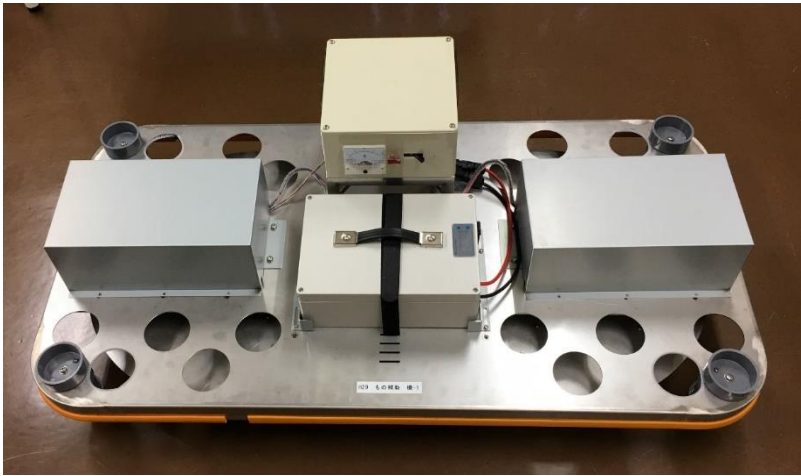
コンクリート床仕上げロボット

ものづくり補助金平成29年度補正

本体

操縦装置

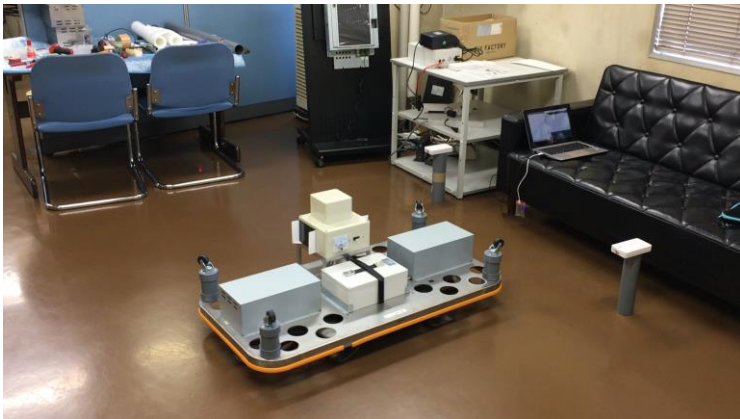
レーザー発光装置



レーザー光線で作業エリア囲みます。

社内での走行テスト YouTube動画

https://www.youtube.com/watch?v=4rJDsENCP_g



弊社のロボット
(初めてのコンクリート床仕上げ走行)



弊社のロボットの特長

- ◆ 2軸独立駆動機構のため大幅な軽量化
- ◆ 制御論理が簡単のため高度な自立走行
- ◆ 自立走行と無線操縦の2方式を瞬時切替
- ◆ レーザー光による作業エリア指定
- ◆ 長時間走行可能

大成建設
(T-iROBO Slab Finisher)

鹿島建設
(コテキング)



写真1 コンクリート床仕上げロボット作業状況

最初は綺麗だったコンクリート床を削ってしまいました。
現在は改良済みです。

掃除ロボットにも改造しています。

株式会社 エフエーエイ
241-0826 横浜市旭区東希望ヶ丘7-25芙蓉ビル2階
TEL 045-532-5581
<http://fajpn.com>

コンクリート床仕上げロボット

項目	内容	備考	
サイズ	1080x560x350mm		
重量	約50kg		
駆動方式	独立2軸駆動		
電池	リチウム電池 24V 40AH	作動時間2時間	
足回り	トレー4枚 2式	POM ステンレス	
操縦	ゲームボーイ形状操縦装置	液晶、ボタン	
	無線	WIFI 最大100m	
	手動	前後／左右、右回転／左回転	
	自動	作業エリア指定 作業距離	レーザー光線4方向 縦、横、移動

基本操作

① ボタンを押すとロボットに無線で指示を送ります。
② ロボットからアンサーが来るまでconnectionにwaitを表示し、アンサーが返ってくるとokを表示します。

自動操作ボタン

① MANUALボタンを押します。
② F: 前進、B: 後進、L: 左回転、R: 右回転でボタンを押している間動作を続けます。
③ ボタンを離せば停止します。