

人とロボットの共働

# 四足歩行ロボットの活用

背景・目的

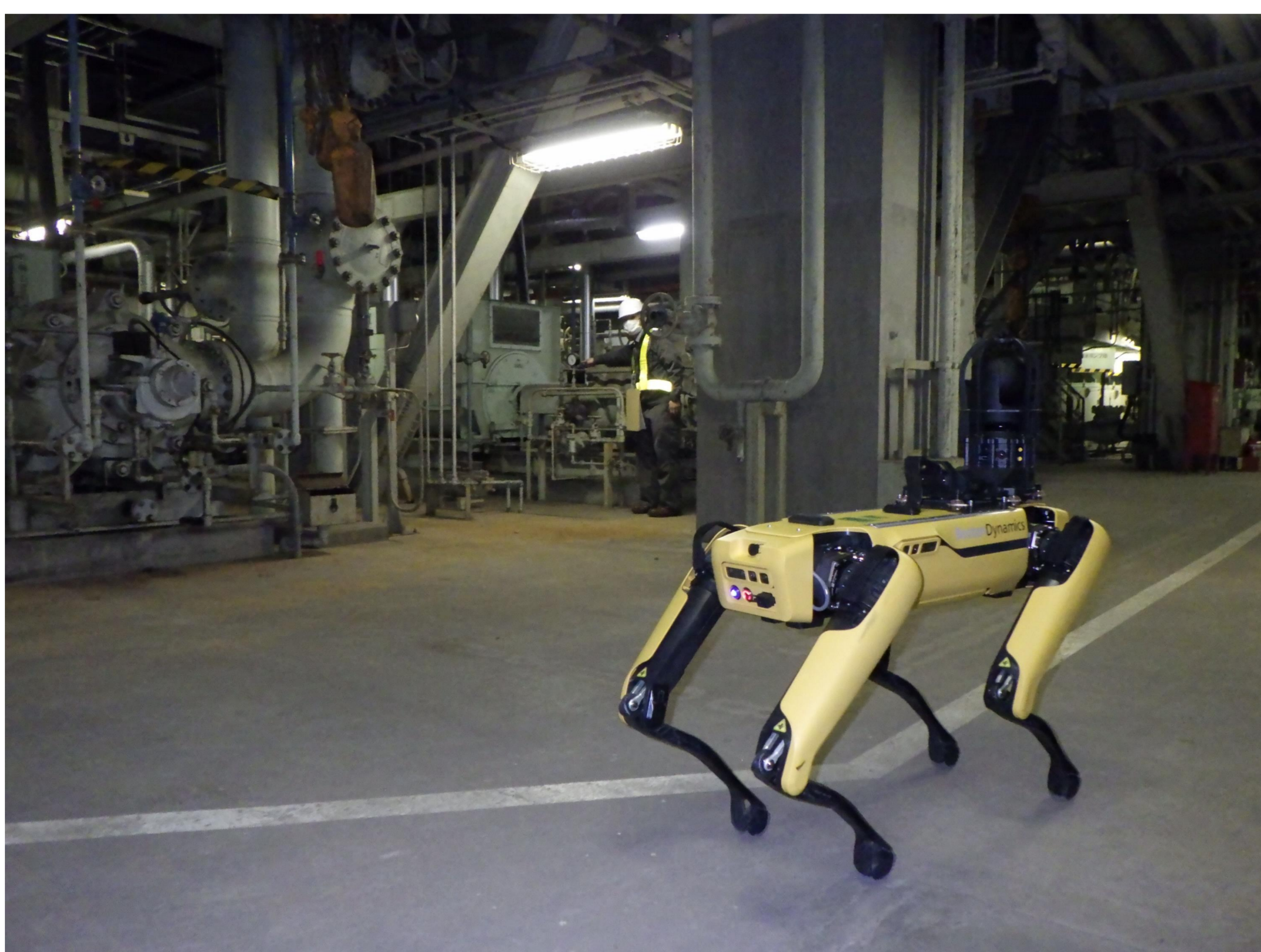
- 近年ロボット開発が進んでおり、従来困難だった複雑な動きを実現できるロボットが登場している。また、電力設備の巡視点検はこれまで作業員が現場に出向き多大な時間を要して行っていた
- Boston Dynamics社が開発した四足歩行ロボット「Spot」は従来作業員が実施していた巡視業務をロボットに代替できる可能性がある

特長

- 高度に制御された四足歩行ロボットで、不整地な路面や段差を踏破可能
- 決められたルートに沿って自律移動し、障害物を自動で回避することにより日々変化する現場への適応が可能

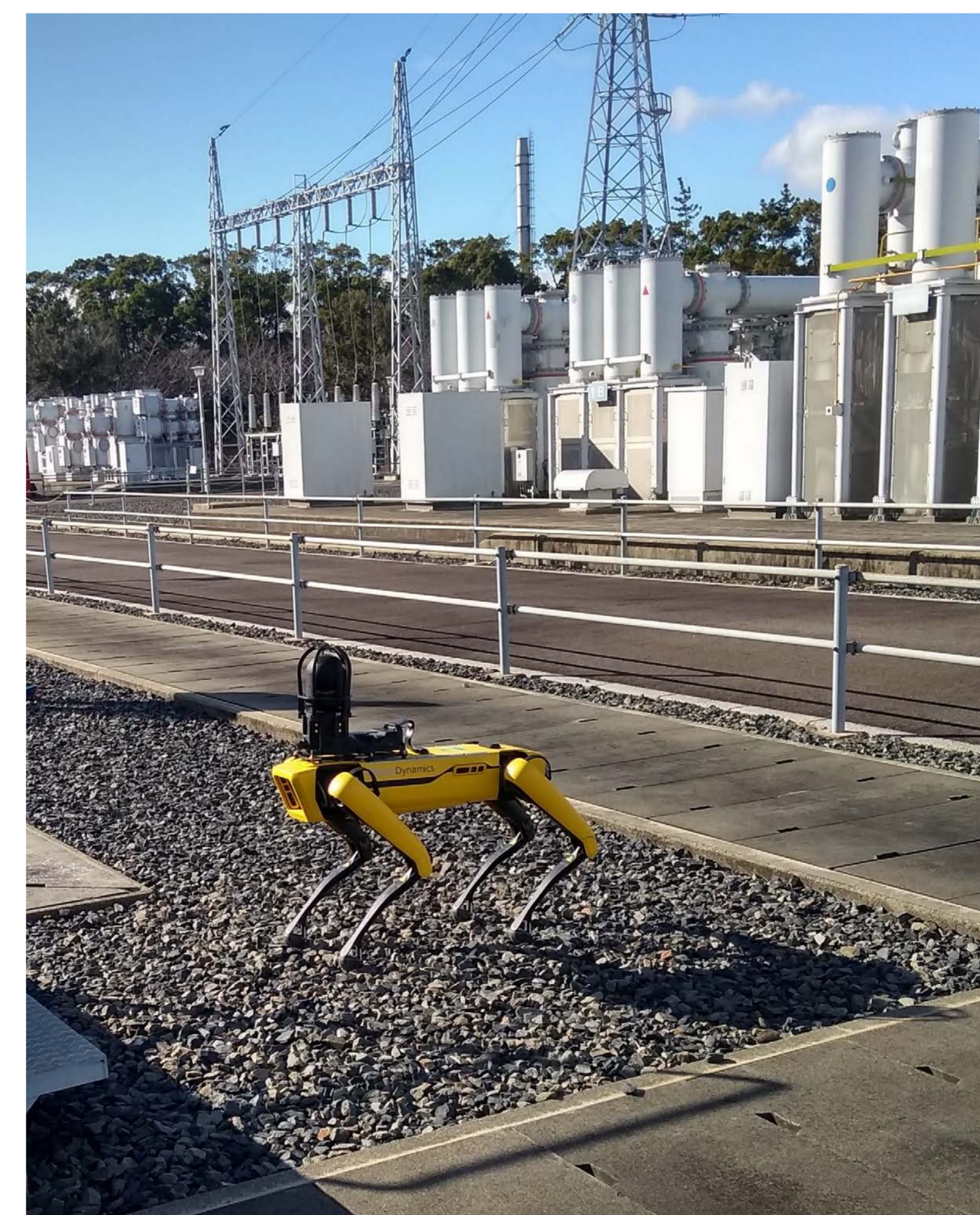
用途

- 電力設備において、巡視点検業務における自律的な巡回による進捗管理や安全点検業務に活用
- 用途に応じた各種カメラやセンサーを追加することで、機能を拡張することができる



©Boston Dynamics

屋内電力設備巡視実証



©Boston Dynamics

屋外電力設備巡視実証

開発者の  
ひとこと

ソフトバンクロボティクス、ソフトバンクと共にBoston Dynamics社の四足歩行型ロボット「Spot」を電力設備で活用する実証実験を、世界に先駆けて実施しました