

商談会（技術ニーズシート）
案件 No. BZ22-027

自律移動
ロボット

不整地走行体 （クローラ）

RICOH
imagine. change.

想定のお客様
協業パートナー様

- 屋外などの不整地を走行させる機能をお求めの方
- ロボットメーカー様
- ロボットSIer様
- 研究機関様

顧客価値

人が行っていた屋外での搬送・点検・作業が自動で出来るようになります。

技術特長（強み）

1. 不整地環境を力強く走行できます

小型サイズながら、坂道や段差のある場所を走行できる走行モジュールとして、高い基本性能を実現しています。この走行モジュールを利用することで、お手持ちのロボットの活用領域/用途を拡大します。

坂道走行



段差乗越え



2. 搭載したAIで人の動作を学びます

AI技術により動作に必要な大量の情報を独自に学習します。
例えば、走行データを学ぶことで自律走行ができるようになっていくので、経路設計のための専用オペレーターが不要になるなどの使いやすさを実現します。



共創内容

- 不整地でも走行可能なロボットの共同企画、共同開発
- 屋外の走行で取得した情報活用に関する共創検討

送付先：biz-saitama2022@sozo-saitama.or.jp

商談会（技術ニーズシート）
案件 **No. BZ22-027**