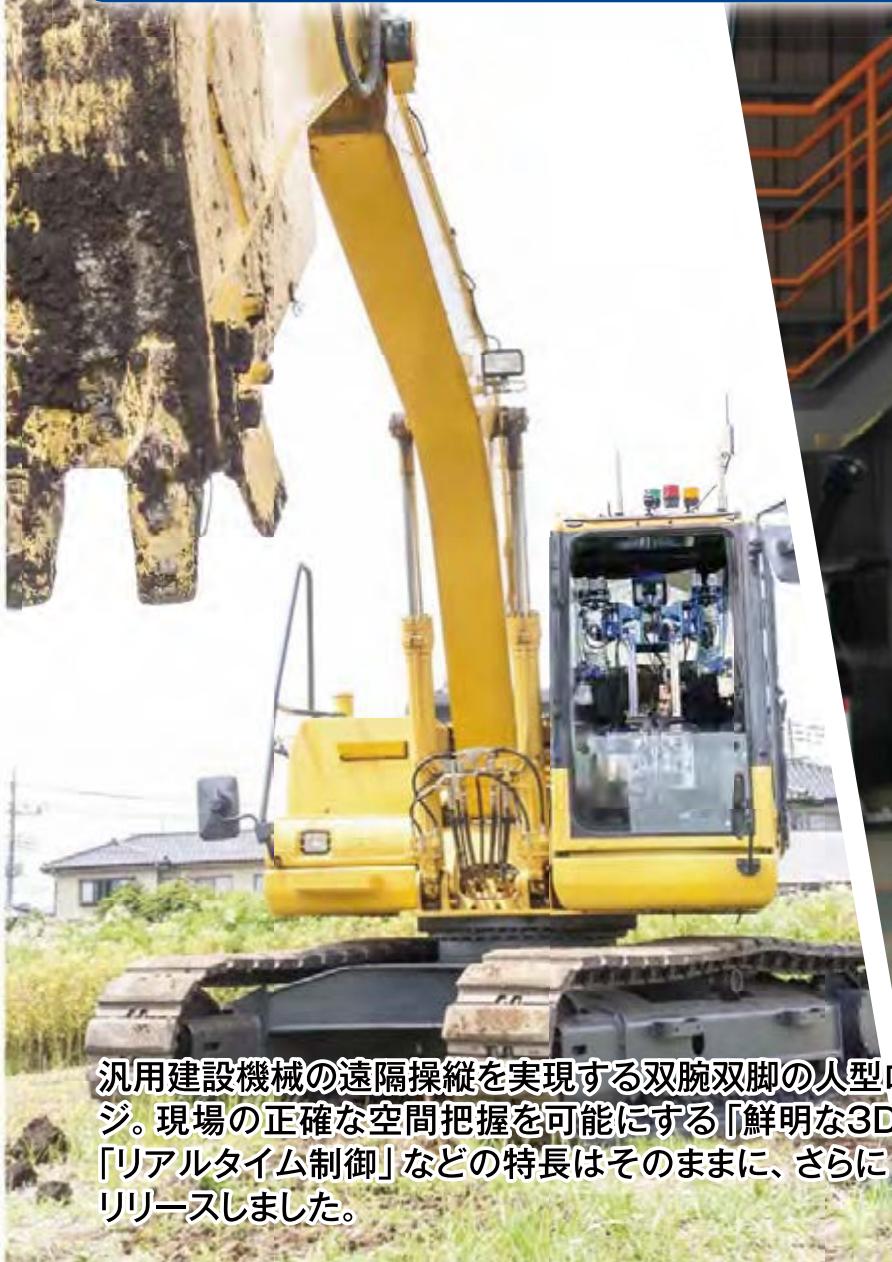


建設機械遠隔操縦人型ロボット

kanaRobo ver.2

Robo-Construction System



汎用建設機械の遠隔操縦を実現する双腕双脚の人型ロボット「Kana Robo」がモデルチェンジ。現場の正確な空間把握を可能にする「鮮明な3D画像」、ロボット動作の精密性を高める「リアルタイム制御」などの特長はそのままに、さらに「操縦体感性」を向上させた“ver.2”をリリースしました。

kanamoto
kanamoto ALLIANCE GROUP

現場の未来を変える、 建機の遠隔操縦ロボット。

災害時の危険地域での作業を可能にする、
汎用建設機械の無線操縦



建機に搭乗するのはロボットのため、災害時などに人が入っていけないような場所での重機作業が可能となります。国土交通省が実施した「次世代社会インフラ用ロボット開発・導入現場実証」に参加し、その有用性は実証済みです。

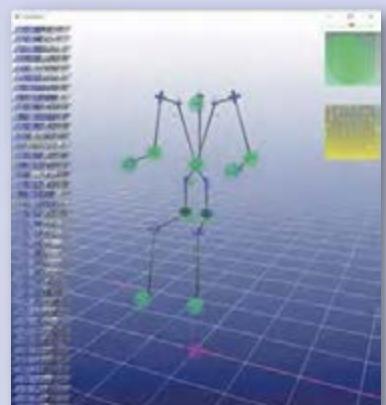
また、今後一斉に更新時期を迎える日本の社会インフラの補修工事などでも、迅速性・品質・コストなどさまざまな面で貢献できます。

安全で正確なリアルタイム制御ができる
高機能ソフトウェアを搭載

ロボットの動作を生成する制御ソフトウェア「V-Sido」を搭載。

シミュレータとロボットをリアルタイムで同期させ、安全かつ正確な制御が可能となっています。

さらに、同ソフトウェアの教示機能モードによって、レバー位置の校正なども簡単に短時間で行えます。



「Kana Robo」は、汎用建設機械の無線操縦を実現する双腕双脚の人型ロボットです。離れた場所にいる操縦者が、実際の建設機械の運転席と同様のコックピットに座って制御することができます。迅速性、品質向上、コスト縮減など、工事現場にさまざまなメリットをもたらすICT技術。その最先端をいくKana Roboは、現場の未来を変えていく力を持っています。

リアルな操縦体感を追求したコックピット型コントローラ

建機との同期制御によって、ブーム・アーム・バケットの反動や走行時の振動をリアルタイムに体感できるコックピット型コントローラを開発しました。建機の前後・左右・上下の動きを再現し、まるで実機に搭乗しているかのような「リアルな操縦体感」を実現。また、オペレータが使い慣れている実機と同じ操縦装置のため、本来の技術を存分に発揮することができます。



Kana Robo本体と建機に取り付けた高性能カメラからの映像を映す「55型3画面ディスプレイ」を設置。大画面で現場の状況を確認しながら、精密で確実な作業が行えます。



建機の動きに合わせて、
座席が前後・左右・上下
に動く！

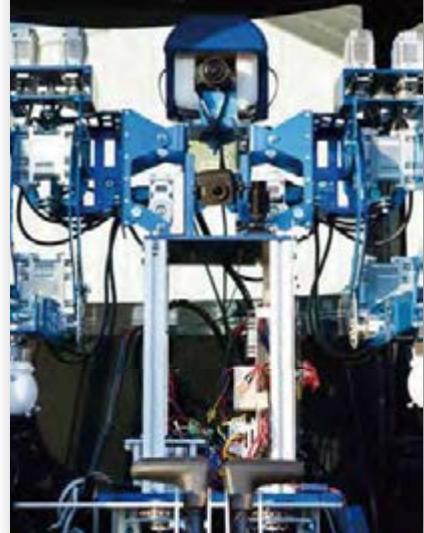
幅広い現場環境に対応するポータブルコントローラ

持ち運びができる「ポータブルコントローラ」を開発しました。肩に掛けて移動しながらでも使用できるコンパクト設計ながら、操作性は抜群。テーブルに置いて使用することも可能です。余剰スペースのない狭い現場など、幅広い環境で活躍します。



●Kana Robo本体

本 体	身 長	150cm
	体 重	18kg
	材 質	ジュラルミン・アルミ
	力 メ ラ	1個～4個
	サーブモーター	26個
	機 能	操作レバー操縦・キーON/OFF・エンジン回転調整
通 信	操縦回路周波数	1.2GHzおよびBluetooth・Wi-fi・5G
	映像回路周波数	5Ghz帯およびBluetooth・Wi-fi・5G
	通 信 距 離	見通しで200mだが使用する通信回線により無限大



●コックピット型コントローラ

現場環境に合わせて選べる3タイプをラインナップ!

リアルな操縦体感を実現した“ver.2”



狭い現場でも使用できる“ポータブルタイプ”



車両1台で運べる可搬性抜群の“ver.1”



Kana Roboについてのお問い合わせ先

株式会社カナモト ニュープロダクツ室

〒105-0012 東京都港区芝大門1-7-7 浜松町Kビル4階
TEL 03-5408-5605 FAX 03-3431-6730

YouTubeで動画公開中!



株式会社富士建（技術提供・支援）

〒840-0513 佐賀県佐賀市富士町大字下熊川159-68
TEL 0952-64-2331 FAX 0952-64-2340