

外壁点検昇降ロボット

NOBORIN

NOBORIN



浮きの自動検出

ひさし避け

カメラ搭載

AUTO
PILOT

安定の上下移動

写真合成



Platform

開発中。

安心・安全な外壁点検昇降ロボット



01

● ベルトでの上下移動

2本のベルトを屋上に固定し機体の上下移動を行います。



02

● ひさし回避

搭載されたセンサにて窓の庇を検知し自動的に回避する事が可能です。



03

● 浮きの自動検出

打検器と取音マイクを搭載し、AIにてタイル・モルタルなどの浮きを自動判定します。



04

● 画像の貼り合わせ

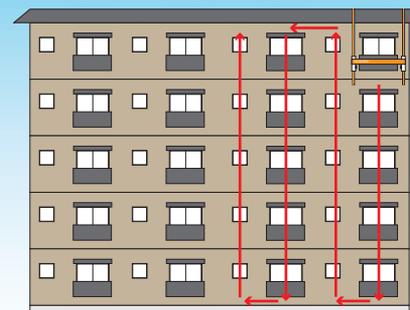
撮影画像を自動的に合成する事が可能です。また、リアルタイムにてモニター上で撮影画像の確認、損傷部の点検・調査を行えます。

Specification

幅	250cm 以下	センサ 可動域	横	170cm
高さ	60cm		奥行	46cm
奥行	46cm	搭載 機材	可視カメラ 打検器 ※その他の機材へ 換装可能	
重量	25kg 以下			

AutoPilot

- 自動操縦・遠距離操縦が可能。
- 図面に撮影画像を自動で合成する事が可能。
- 損傷位置をリアルタイムで記録が可能。



共同研究開発

SANSHIN

三信建材工業株式会社

〒441-8077 愛知県豊橋市神野新田町字二ノ割 35-1
Tel: (0532)34-6066 Fax: (0532)33-7155
E-mail: info@sanshin-g.co.jp



国立大学法人 豊橋技術科学大学

〒441-8580 愛知県豊橋市天伯町雲雀ヶ丘 1-1
機械工学専攻 ロボティクス・メカトロニクス研究室
佐野 滋則 Tel: (0532)-44-6677 E-mail: sano@me.tut.ac.jp