

自律走行型清掃ロボット

A X キュイーン®



建設現場の床を掃除する吸引式ロボット

開発の背景

- ・ 1日の作業時間の約10%は清掃作業に費やしている

ロボットの用途、使い方

散らかりがちな清掃現場の掃除に使います。
四隅のマーカ―を設置し、スイッチを押せば、
自動清掃します。

【操作手順】

- ・ 掃除する領域の四隅にセンサーマーカ―を設置
- ・ 電源を入れる
- ・ 自動で位置情報を読み取る
- ・ 操作パネルのボタンを押すと、掃除を開始
- ・ 掃除が終了すると、自動で停止



機能

職人の手をなるべくわずらわさないよう 「自立走行」「簡単操作」にこだわりました。

- ・スイッチ一つで自動清掃
- ・掃除領域検出機能：
- ・掃除経路自動生成：
- ・最大1600㎡（バスケットコート4面分）の掃除が可能
- ・メンテナンスが簡単

操作パネル等の使用者が簡単に扱える
ユーザーインターフェースを目指しました。



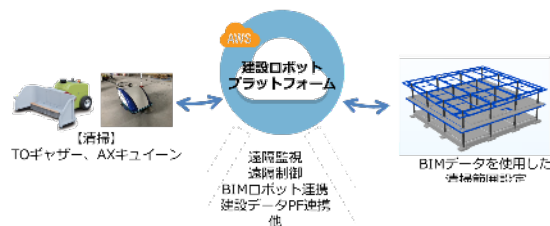
導入効果

現場清掃の時間を80%削減！

現場の声「 朝礼会場などの常にきれいに保ちたいエリアを簡単に維持することができた 」

今後の可能性

- ・建設現場だけでなく、閉店後の店舗、退社後の無人オフィス、 雑然としがちな工場などのさまざまな現場で導入が進んでいます。
- ・今後は、クラウドとの連携を見据えて開発を進めています。



仕様

掃除能力（自動）	500(kg)	走行速度	手動:3 自動:0.7(km/h)
最大可動面積	1,600(㎡)	段差	~25(mm)
本体重量	260(kg)	ホッパー能力	70(l)
全長	1,330(mm)	操作方法	本体ディスプレイ
全高	850(mm)	エリア設定	センサーマーカ
全幅	910(mm)	連続駆動時間	約2時間