

# Spot



## 建設現場を巡回する施工管理ロボット

### 導入の背景

- ・ 施工管理者による現場巡回の身体的・時間的負担を低減したい  
(例：施工管理者は1日のうち約40%を現場内巡回に費やしている)
- ・ 現場巡回には走破性の高いロボットが求められる  
(例：施工管理者は段差や階段を含む巡回ルートを歩いている)

### ロボットの用途、使い方

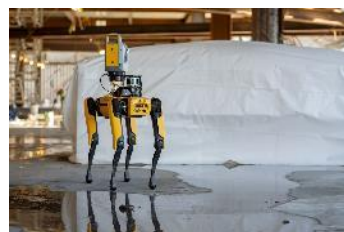
大きく分けて自動巡回と遠隔巡回の2つの用途に使用します。

#### 【自動巡回の例】

- ・ 予め設定したルートを辿り決められた地点で画像撮影し  
施工記録としてクラウドに保存

#### 【遠隔巡回の例】

- ・ 遠隔地から操縦しながらカメラ映像で各種施工状況の確認
- ・ 現地の人とロボットを通してコミュニケーション



# Spot

## ロボットの強み

### 搭載機器により様々な機能を扱える “カスタマイズ性”が強みです。

- ・ 360°カメラを搭載して全方位画像の取得
- ・ コミュニケーション機器を搭載して現地との対話
- ・ 3次元計測機器を搭載して寸法測定
- ・ ロボットアームを搭載して簡易な作業
- ・ etc.



© Boston Dynamics

### サードパーティによるカスタマイズも可能

オープンソースのSDKを使用して各種機器・サービスとの連携も可能です。

## 現場の声

『遠隔地から現場状況を確認したい時非常に楽で効率化につながる』  
『写真撮影や計測を代わりにできるなら、すぐに使いたくなりそう』

## 今後の可能性

- ・ 搭載機器次第で新たなソリューションが生まれます。
- ・ ロボットによる遠隔巡回を推進することで、これまでにない雇用の創出にも期待しています。

## 仕様

・ サイズ	1100mm×500mm×191-840mm (L×W×H)
・ 重量	31.7kg
・ 最大積載重量	14kg
・ 最大速度	1.6m/s
・ 防塵防水性能	IP54
・ バッテリー持続時間	90分 (スタンバイ時180分)
・ 充電時間	120分
・ 通信	Wi-Fi 802.11 (2.4GHz) / Ethernet 1000Base-T