

様式 1

概要書

研究名	自動制御機器の製作と自動搬送車（AGV 車）への応用
民間機関等 (相手方) の名称	東栄工業株式会社
研究の概要	<p>東栄工業株式会社では、生産性を向上させる手段として工程の自動化が有効であり、以前より自動化の効果が高い搬送工程において、自社開発した自動搬送車(AGV)を導入している。しかし、導入から数年が経過し、運用していく中で AGV に使用されている制御基板が古く、故障した場合のメンテナスの対応が困難な問題がある。そのため今後、搬送工程において現場で活用できる AGV を開発する必要がある。</p> <p>研究は昨年度からの継続研究である。昨年度製作した AGV には以下の問題点がある。</p> <ul style="list-style-type: none"> ①速度制御において、「低速」「高速」の 2 速しかないと、磁気テープの急なカーブや直角に曲がる個所など速度制御が対応できず、走行コースを外れてしまうことがある。 ②走行状態やバッテリー残量などは本体に取り付けてあるタッチパネルに表示されるため、本体間近でなければ確認ができない。 <p>本年度は、①②の問題点を改善・改良することを目的とする。また、それら研究を通じた新たな技術蓄積と開発力の向上、人材育成の高度化も目指す。</p>