

【様式1】

概要書

研究名	スケール清掃ロボットの開発
民間機関等 (相手方)の名称	拓南製鐵株式会社
研究の概要	<p>現場では、鉄スクラップを電気炉で溶融し、建造物用の鉄筋を製造している。製造工程の中で成型されたものをライン上で放熱しているが、設備の床に広範囲にわたりスケールが堆積し、定期的に除去作業を人力で行っている。スケールを除去する現場は足元も悪く、構造物をよけながらの姿勢で行うため、大きな負担となっている。またスケールは、放置すると軸受等の設備の故障の原因になったり、細かい粉塵であるため現場の環境面でも問題となっている。</p> <p>本研究では、模擬コース内において、自律走行しながらスケール回収できるロボットの開発を目的とし、走行システム、スケール回収機構、自律走行の制御システム等の技術要素について検討する。</p>