

湿式清掃ロボット

誰にでも簡単に使える優れたルート技術と、立体的な障害物を感知する3次元画像センサ。
駅構内の点字ブロックなどにも対応ができる、高度な自動床洗浄を実現。



業務用自動床洗浄ロボット

NEW CLINABO®

現状の運用



突起物がある



設置物が多い

自動床洗浄ロボットの導入に適さない場所のために開発

開発ポイント/メリット

自動ルート
生成テクノロジー

複雑エリアはエリア分割
設定で 準備OK

3次元画像センサ

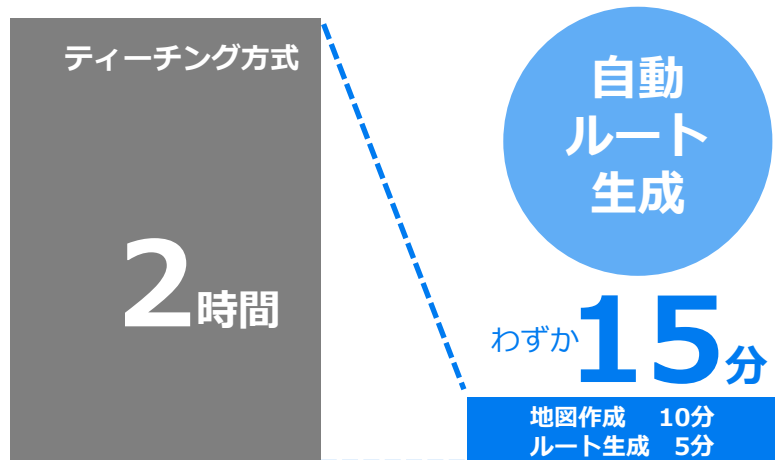
机など空間に突き出た物
体まで自動回避

湿式清掃ロボット

ルート技術とセンサ技術で 進化した自律走行をご提供します。

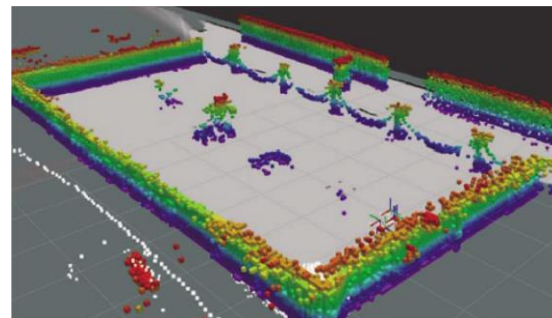
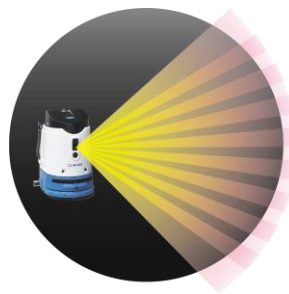
自動ルート生成テクノロジー

ティーチングを不要にした、自動ルート生成テクノロジー。
従来方式から大幅に時間短縮を実現します。



3次元画像センサ搭載

ティーチングを不要にした、自動ルート生成テクノロジー。
従来方式から大幅に時間短縮を実現します。



- 外乱光等の影響を受けづらい(20万lx迄対応)
- 段差や障害物等検知対象が広い
- 障害物を立体で捉えるので机など形状問わず検知可能
- 検知対象:人、段差、壁、什器備品など

湿式清掃ロボット

段差がある点字ブロックにおいても、開始点・終了点をエリア毎に設定するだけ。
点字ブロックの乗り越え走行は洗浄せずに、清掃エリアの自動走行を実現。

ルート設定例



⚠ そのまま自動清掃すると、点字ブロック上に「洗浄水溜まり」が発生してしまう

