

自走ロボットによる自動照度測定 「移動体制御システム『BLuE駈』」

Moving Device Control System

～ 現場繁忙期にロボットのお手伝いシステム ～

POINT 1

測定記録支援システム「BLuE」と組み合わせて自動測定を実現

- 測定は「BLuE」、移動体の測定点への移動は「BLuE駈」と2つのシステムを組み合わせることで全自動の照度測定を実現
- 測定器の種類は一つではなく、「BLuE」に対応した多くの測定器が使える。

POINT 2

ユーザがCAD図面上で測定点を自由に設定、測定結果も反映

- 測定したい場所をCAD図面上に自由に登録でき、測定順序も設定
- 測定結果をCAD図面上に直接入力・記録
- CAD図面から画像ファイルを出力すれば、CADを使用しないでも運用可能

POINT 3

多種多様な測定器・移動体への高い拡張性を有する

- 通信機能を搭載した測定器に対応
- 位置情報を取得できる移動体に対応

通信機能を持つ測定器

照度測定



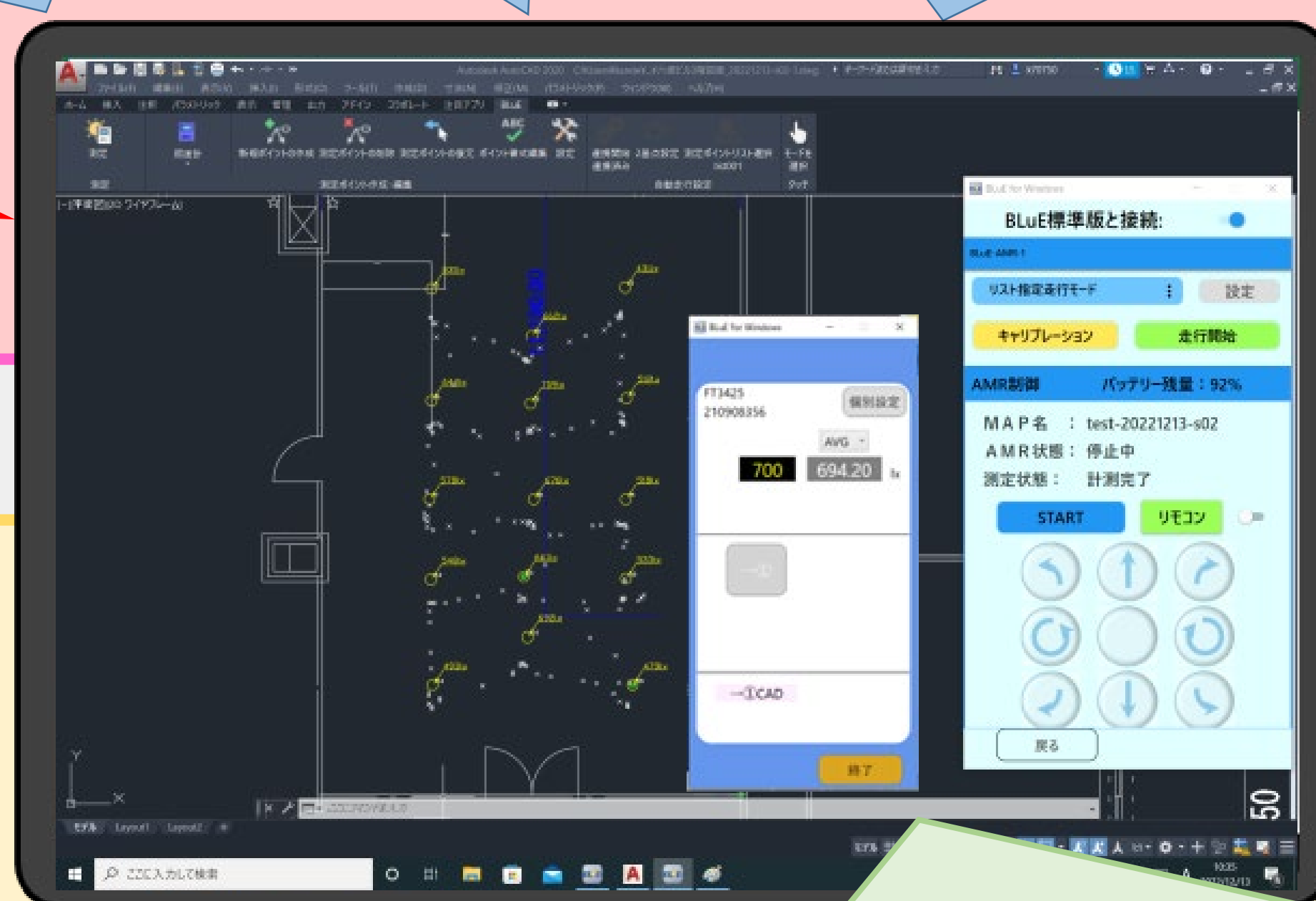
風量測定
風量計

空気環境測定
粉じん測定器

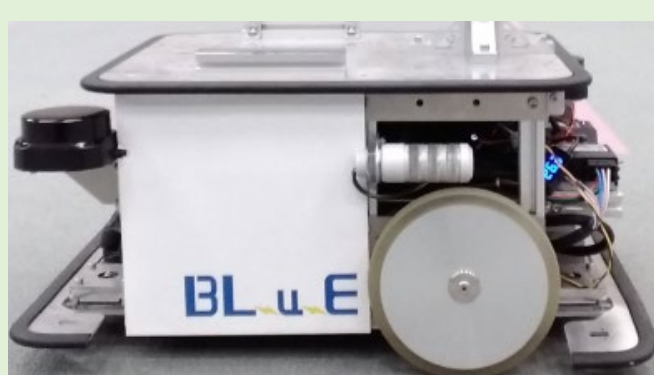
騒音測定
騒音測定器

温湿測定
温度・湿度計

状況確認
360° カメラ



自立走行ロボット (AMR)



関電工試作品



KeiganALI

*1



キロクロ

*2



kachaka Pro

*3

位置情報を持つ移動体

*1: KeiganALIは株式会社Keiganの製品です。
住友重機械工業株式会社が販売しています。

*2: キロクロは株式会社きんでんの登録商標です。

*3: 開発元: Preferred Robotics