

設定からデータ分析までロボットの専門知識は必要なし!

設定完了!

①地図作成

②シナリオ作成

③スケジュール設定



ASCENTで点検エリアを走行



走行ルート・点検動作を設定



シナリオの実行日時を設定

④点検

⑤データ分析

統合プラットフォームとの連携、サードパーティとの連携(API連携)

EX ROVRクラウドシステム

- 計器読取
- 液だまり検知
- 白煙検知
- サビ検知
- 異常音検知
- ガス濃度異常検知

点検エリアを走行してデータ収集

点検データを集約・分析して異常の早期発見を支援

EX ROVR "ASCENT"



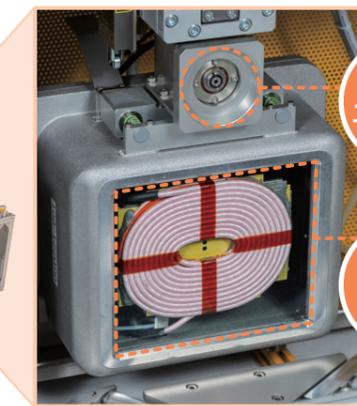
高い防爆性能と機動性により、様々な環境での自動巡回点検を実現!

1 防爆の特長

■ステーション



■ASCENT



自動エア供給

非接触給電

2022年度 グッドデザイン賞
グッドデザインベスト100
2023年度 日本ロボット学会実用化技術賞
日本機械学会賞(技術)

製品概要編

ステーションもASCENTも対応!

防爆機能

様々な国の規格に対応 日本(Ex2018/2020)、IECEX、ATEX
・ ガスクラス: IIB+H₂ T3 Gb ・ 危険場所: Zone 1

2 数字で見るASCENT

SPEED 1.2km/H

MANIPULATOR 6軸関節

WEIGHT 70kg

3kg*

最小旋回スペース 900mm

450

600mm

STEP 400mm

STAIRS 46°

SLOPE 46°

40°C

0°C

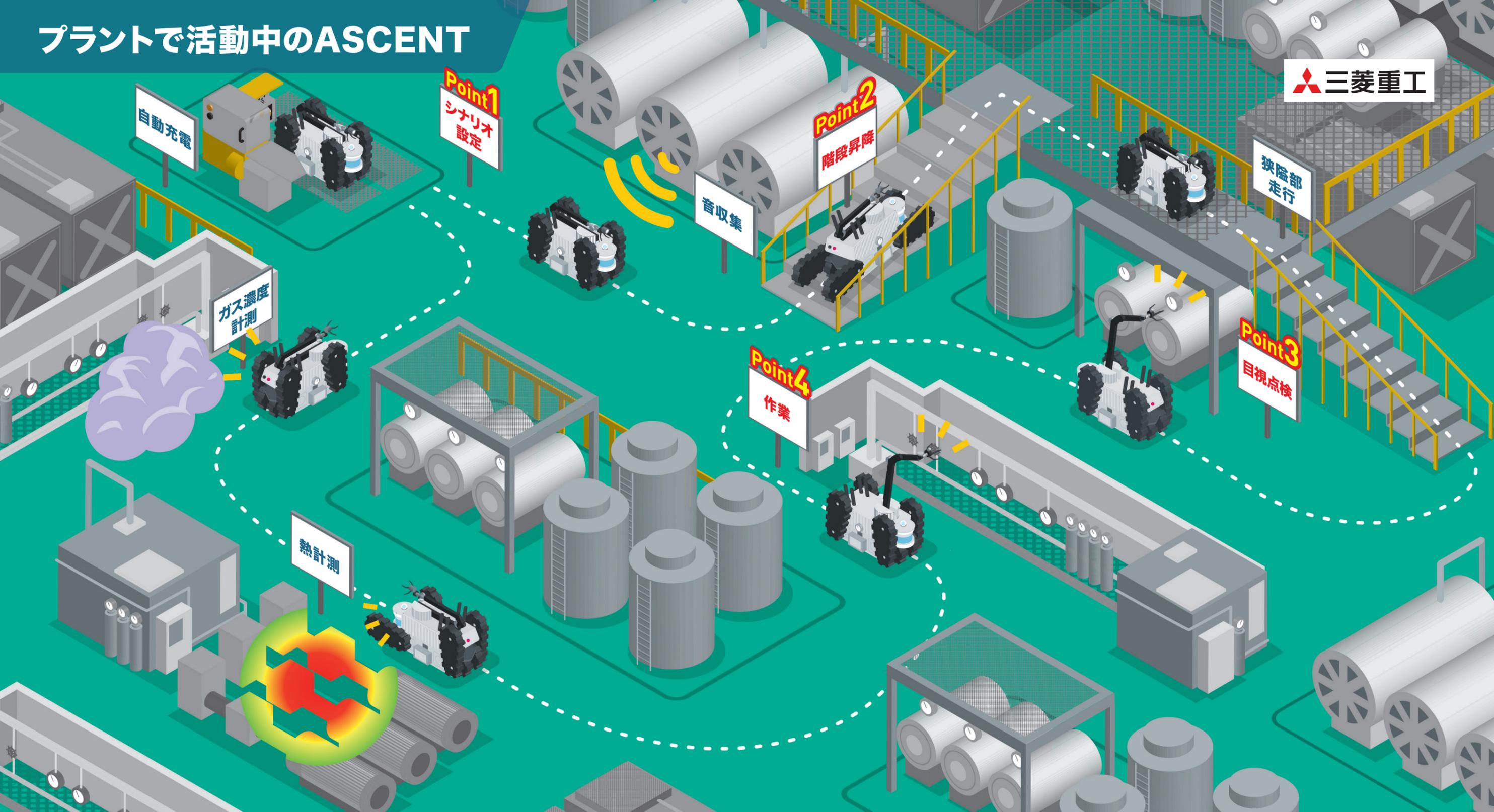
周囲温度

2H充電 / 2H運用

*ハンド部を含む

本書の内容の一部または全部を無断で転載することを禁止します。本情報は2024年3月時点の情報です。製品の仕様は予告なく変更する場合がありますので、予めご了承願います。

プラントで活動中のASCENT



Point1

プログラミング不要で 点検シナリオ設定

ASCENTを操作して点検動作を教え込みます。プログラミング不要な直観的操作により、少ないトレーニングで簡単に設定できます。



Point2

安定した 階段昇降

軽量でパワフルなASCENTは階段昇降もお手の物です。急な階段も安定して昇り降りして、複数階層にわたる点検を実現します。



Point3

柔軟な姿勢で 目視点検

様々な姿勢をとることができるため、カメラを点検対象に合わせて微調整したり、近づけたりできます。



Point4

ハンドを使った 作業

マニピュレータの先端のハンドは対象物の形状に合わせて変形します。ボタンの操作や物の移動といった作業が可能です。

