

区分	<input type="checkbox"/> 樹脂成形 <input type="checkbox"/> 電子部品 <input type="checkbox"/> 鍛造・鋳造 <input type="checkbox"/> プレス加工 <input type="checkbox"/> 表面処理 <input type="checkbox"/> 機械加工 <input type="checkbox"/> 金型・治工具 <input type="checkbox"/> 自動機・装置 <input type="checkbox"/> システム・ソフトウェア <input type="checkbox"/> 素材 <input checked="" type="checkbox"/> その他(移動ロボットプラットフォーム)		
展示No.	提案名	工法	新規性
32	全方向への自在な移動と高精度な位置決めを実現する産業初の全方向移動プラットフォーム	機械加工	業界初
セールスポイント			
<p>産業初の全方向移動プラットフォームおよび自律移動を支えるソフトウェア群の開発を行っています。従来、全方向移動機構は移動性能を期待されるものの、悪路走破性や重量物輸送に課題があり、産業での応用はされていませんでした。弊社の機構はこれらの課題を解決した産業初の機構です。移動を基軸とした省人化／高効率化に貢献します。</p>			
提案技術・提案工法			
<div style="display: flex; align-items: center;">  <div style="margin-left: 20px;"> <ul style="list-style-type: none"> <li>●基盤技術 機構学／自動化・オートメーション技術</li> <li>●販売先分野 製造・ものづくり／物流・流通</li> <li>●利用実績/想定利用シーン <ul style="list-style-type: none"> <li>・生産現場において人が介在する工程間搬送等の省人化</li> <li>・作業員の付帯作業の軽減と拡張</li> <li>・悪路環境下での資材搬送(自律・全方向型)</li> </ul> </li> <li>●機能・性能 <ul style="list-style-type: none"> <li>・狭い場所での高効率な全方向移動</li> <li>・段差・溝・斜面等の悪路走破性</li> <li>・ミリメートル単位での位置決め精度</li> <li>・標準機可搬重量300kg</li> <li>・ユースケースやニーズによってカスタム可能</li> </ul> </li> </ul> </div> </div> <p style="margin-top: 20px;">球を駆動輪とした移動プラットフォーム</p>			
適用可能な製品/分野		製造可能な精度/材質等	
<ul style="list-style-type: none"> <li>・生産現場における搬送ロボットの足部分</li> <li>・マニピュレータ等の協調ロボットとの協業</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>・ハードウェアおよび自律移動ソフトウェアを提供</li> </ul>	
問題点(課題)と対応方法		開発進度 ( 2023年 10月 現在)	
製品化前のフェーズであり、POC段階から課題解決に向き合っていたいただける企業様を募集		<input type="checkbox"/> アイデア段階 <input checked="" type="checkbox"/> 試作/実験段階 <input checked="" type="checkbox"/> 開発完了段階 <input type="checkbox"/> 製品化完了段階	
		パテントの有無 <input checked="" type="checkbox"/> 有 (ハードウェア(機構)の特許) <input type="checkbox"/> 無	
提案の狙い/従来との比較(数値割合)			
<input type="checkbox"/> 原価低減                    (                    ) <input type="checkbox"/> 品質/性能向上                    (                    ) <input type="checkbox"/> 質量低減                    (                    ) <input type="checkbox"/> 安全/環境対策                    (                    ) <input checked="" type="checkbox"/> 生産(作業)性向上                    (                    省人化                    ) <input type="checkbox"/> その他(                    ;                    )			
会社名		所在地	
株式会社TriOrb		福岡県北九州市小倉北区浅野3-8-1 AIMビル6F	
連絡先		URL : <a href="https://www.triorb.co.jp">https://www.triorb.co.jp</a>	
部署名: 経営企画		Tel No.: 090-9103-9627	
担当名: 嶋野 仁士		E-mail: <a href="mailto:shimano.satoshi@triorb.co.jp">shimano.satoshi@triorb.co.jp</a>	
主要取引先		海外対応	
南陽株式会社、戸田建設株式会社、他		<input type="checkbox"/> 可    (生産拠点国を記入) <input checked="" type="checkbox"/> 否	