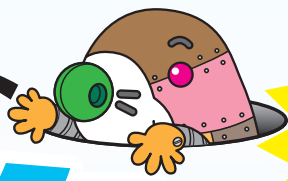
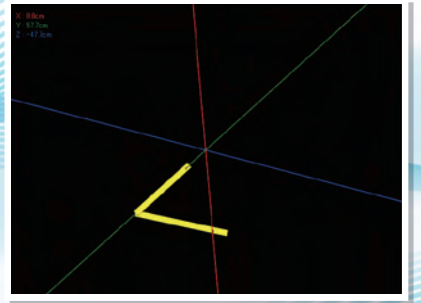
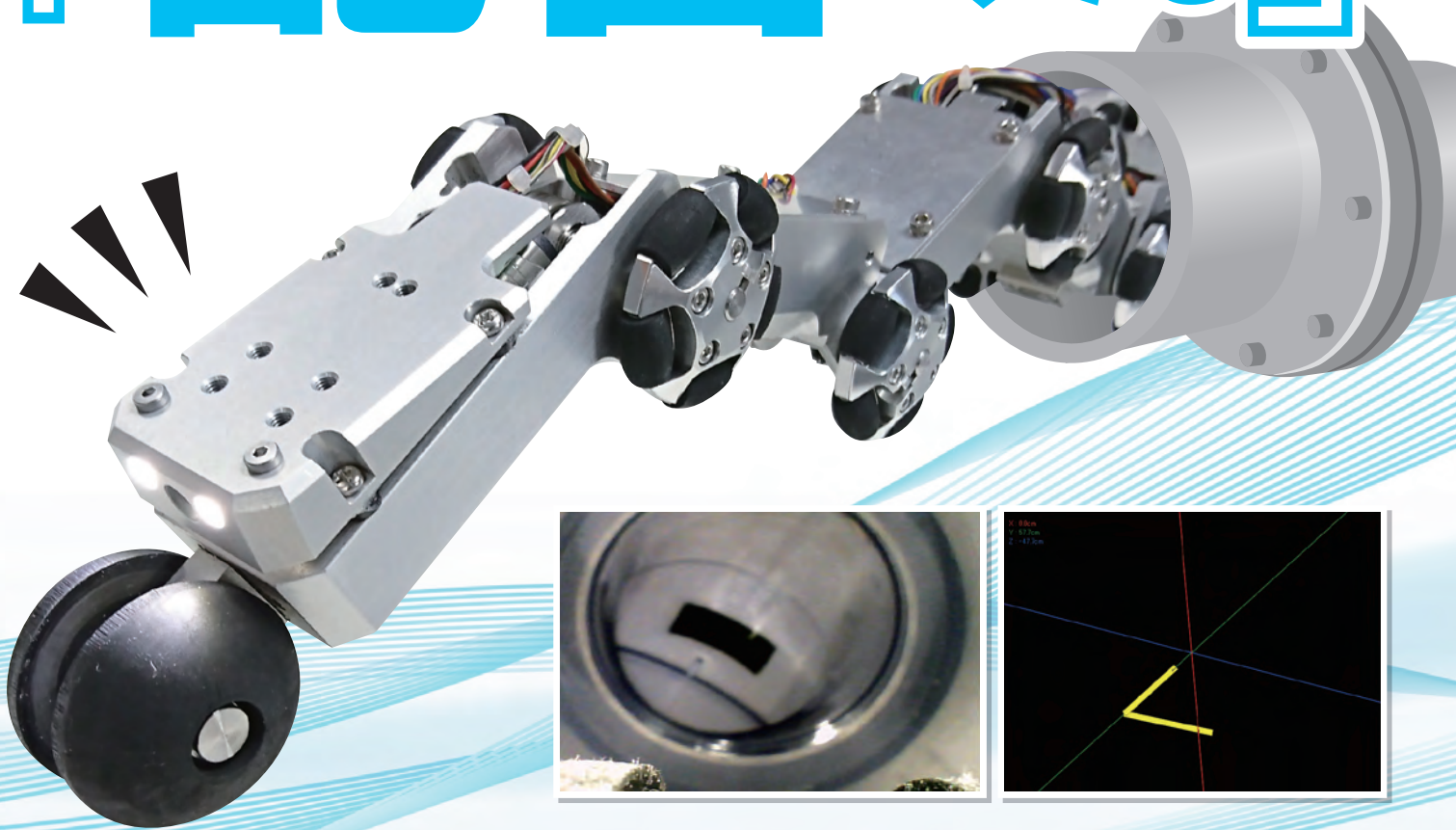


パイプ探査ロボット



特許  
出願中!

# 『配管くん』



\*『配管くん』へビ型は立命館大学工学部生物知能機械学研究室の技術を基に開発しました。



## Q 配管くんとは?

- A**
- 配管内を移動するロボットです。
  - カメラとセンサーを搭載しており、移動しながら配管長や位置を計測し、即座にCAD図面を作成します。
  - 給水管用Φ20-50・排水管用Φ40-100・排水管用Φ100-150の3種類の配管径に対応します。
  - Cloud上に保管される配管の診断結果をタブレット端末上で確認できる『グッとカルテ』と連携可能です。
  - 配管の傾斜角の測定も可能です。



## システム構成



ロボット



コントローラー



PC

## ヘビ型ロボット・コントローラー仕様

対応配管径	100~150mm
本体重量	ロボット部:約2kg コントローラー部:約2.5kg ケーブル部:約500g
主要寸法	最大長:558mm 走行時:545mm
搭載装置	CCDカメラ:2台(前後搭載) 照明等:LED4台(前2台・後2台) 9軸センサー:1台
牽引力	約9kg
電源	ロボット部:AC100V 30W コントローラー部:AC100V 25W

## ビューワー仕様

対応OS	Windows 10
対応機種	CPU: Intel Core i3以上 メモリ: 4GB

※仕様・機能については予告なく変更されることがありますので、詳細については当社担当者に直接お問合せください。

お問い合わせはこちら



To impress you.  
This is our job.

何とかしたいを何とかします!



弘栄設備工業株式会社

担当：経営企画本部 稲垣

E-mail : haikankun@koeisetsubi.jp

TEL : 023-616-5651 FAX : 023-616-5652