

令和元年度 ロボット関連産業基盤強化事業 一次採択テーマ

No.	事業者	本社	事業実施拠点	企業区分	要素技術区分	研究開発テーマ	研究開発概要
1	株式会社GClue	会津若松市	会津若松市	中小	駆動・構造系	自動運転支援キット「DriveBOX」の研究開発	自律走行に必要な共通要素技術を切り出し、独立したハードウェア製品としてパッケージングし、ラジコンカーへ追加装着することですぐに自律走行が可能となるワンストップのソフトウェア／ハードウェア群の研究開発を行う。
2	イービーエム株式会社	東京都大田区	福島市	中小	センサ 駆動・構造系	誘電体膜型アクチュエータ・ハプティックセンサーe-Rubberを用いた技能カイゼン型手術訓練シミュレータの開発	「冠動脈バイパス手術における心筋部への負荷」「グラフト血管への負荷」をリアルタイムに検出可能な負荷フィードバックを有する冠動脈バイパス手術訓練シミュレータの開発を目指す。
3	株式会社ミューラボ	福島市	福島市	中小	駆動・構造系	小型・精密・軽量ロボットチャックの開発	小型人協働ロボットの可搬重量を向上させるため、立体カム機構、クラウン減速機を応用し、既存のチャックの重量を大幅に下回る小型・精密・軽量ロボットチャックの開発を行う。
4	一般社団法人 新生福島先端技術 振興機構	郡山市	郡山市	中小	知能・制御系	(1)ワナ連動型獣害対策用通信システムの開発 (2)獣害対策用画像認識クラウドAIサーバーシステムの開発 (3)可視動画及び赤外線動画の自動重畳化技術	獣害対策の実用化に向けたシステム開発及び動画での可視画像と赤外線熱画像の重畳化を自動化する技術開発を行う。
5	株式会社ゆめサポート 南相馬	南相馬市	南相馬市	中小	ロボット開発 (駆動・構造系)	直感的コントローラとモジュール化による実用的なプラント点検クローラ型ロボットの開発	化学プラント等の災害発生可能性のある場所において、トラブル未然防止のための常態的点検及び人の立入が困難な危険箇所の安全性確保に貢献するためのロボットを開発する。
6	株式会社アイザック	会津若松市	会津若松市	中小	知能・制御系	小型電動災害対応クローラロボットベース車両の開発	自律化におけるユーザーのカスタマイズ性能向上を目的としたクローラロボットの電気・制御部の改良と、インターフェースの改良を行う。
7	有限会社 ワインディング福島	南相馬市	南相馬市	中小	駆動・構造系	高電圧高効率仕様DCBLギヤモータとその駆動用ドライバー(ESC)の開発およびクローラ仕様汎用無人地上車両(UGV)の開発	獣害対策及び災害対策を目的とした、高機能高性能のUGVの開発及び高電圧高効率のギヤモータとドライバーを開発する。
8	林精器製造株式会社	須賀川市	須賀川市 郡山市	中小	駆動・構造系	スカルロボットと姿勢変換アクチュエータおよび画像処理の組み合わせによる疑似的6自由度の実現	4軸のサーボモータを持つスカルロボットにおいて、姿勢変換アクチュエータの開発及びカメラを使用することで、6自由度に近い作業を実現するソフト及び動作プログラムの開発を行う。
9	アサヒ電子株式会社	伊達市	伊達市	中小	ロボット開発 (駆動・構造系)	コンテナ荷降ろし作業用デバンニングロボットの研究開発	物流現場における労働力不足を解消を目的とした、コンテナ内部から外部への荷下ろしロボットを開発する。
10	イームズロボティクス 株式会社	福島市	福島市	中小	ロボット開発 (知能・制御系 駆動・構造系)	自動充電機能が付いた野外用ドローンポート	獣害対策やセキュリティ用に即出動が可能となるよう、野外でもドローンが待機及び充電できる、接触充電型のドローンポートの開発を行う。
11	株式会社アイザック	会津若松市	会津若松市	中小	センサ 知能・制御系 駆動・構造系	介護用移乗・移動ロボットの量産に向けた開発	転倒の可能性が非常に低い介護用移乗・移動ロボットのセンサ、制御、駆動・構造系の開発を行う。