

業界のニーズに応えるフラグシップモデル

X30 四足歩行ロボット

—— 過酷な環境でも確実に対応するフラグシップモデル

X30は、発電所、工場、パイプライン通路の点検、緊急救助、火災検知、科学研究など、幅広い分野の産業ニーズに対応するフラグシップモデルです。

独自の融合知覚技術を搭載し、障害物のスムーズな走破、開放型階段の自律昇降、昼夜を問わない全天候型の自動点検を実現。変化の激しい環境にも適応し、確実な業務遂行をサポートします。

また、-20℃から+55℃の広範な温度環境に対応し、さまざまな気候条件下での運用が可能。さらに、リアルタイム監視と緊急対応システムを搭載し、安全性と作業効率を大幅に向上させます。



Dedicated to the ultimate combination of locomotion and intelligence to build a bright robotic future



株式会社SUPCON JAPAN
Web: <https://www.supcon.co.jp/>
Email: info@global.supcon.com
Tel: 045-306-9500



X30

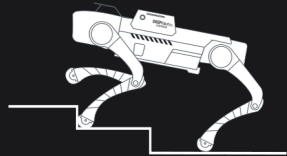
Intelligent Quadruped Robot





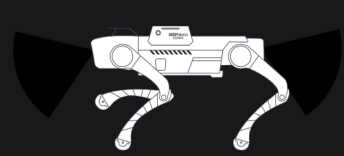
過酷な環境にも柔軟に適応

業界向けのフラッグシップモデルとして、X30の動作温度範囲は大幅に拡大しました。実際の環境下での試験では、-20℃から+55℃までの温度に対応できることが確認されています。また、IP67保護等級においても厳格な試験をクリアしています。



障害物も乗り越え、迅速に対応

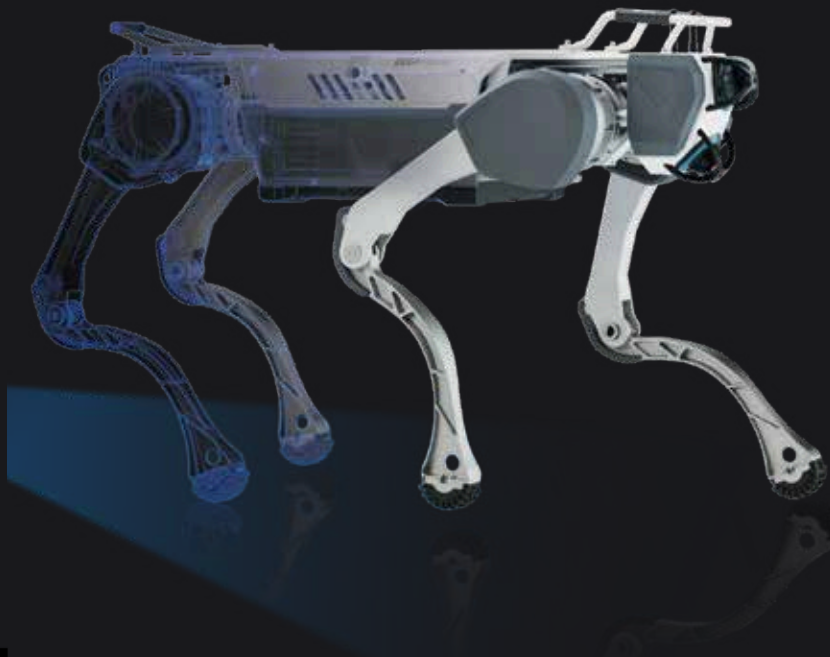
X30は、45度の階段を驚異的なスピードと優れたバランスで昇降可能。踏板の隙間が空いた階段でもスムーズに対応し、求められるタスクに瞬時に対応。さらに、複雑な環境や死角にも素早く適応し、確実な作業遂行を実現します。



融合知覚技術で暗闇を見通す

従来の点検や救助作業は昼夜を問わず行われ、現場の照明環境は常に変化し、制御が難しいことがあります。X30は融合知覚技術を搭載し、明るすぎる場所や薄暗い環境、ちらつく光の中はもちろん、完全な暗闇でも確実に作業を遂行できます。

製品情報



X30

Standing size 1000*585*470 (mm)	Load ≥20kg
Weight 56kg (with battery)	Temperature -20° C~55° C
Slope ≤45°	Endurance 2.5h ~ 4h
Protection IP67	

※ すべての数値はラボでの測定データです。実際の環境では異なる場合があります。
※ カスタマイズ開発に対応

01 階段を登る際の認識 02 自動充電

03 障害物による停止

X30 Pro

Standing size 1000*585*470 (mm)	Load ≥20kg Temperature -20° C~55° C Endurance 2.5h ~ 4h
Weight 59kg (with battery) Slope ≤45° Protection IP67	

※ すべての数値はラボでの測定データです。実際の環境では異なる場合があります。
※ カスタマイズ開発に対応

04 データ融合キャリブレーションアルゴリズム 05 マルチセンサ融合マッピングアルゴリズム

06 マルチセンサ融合ローカリゼーションアルゴリズム 07 走行計画アルゴリズム

08 産業用ナビゲーションインターフェース (12V/24V電源対応) 09 RTKモジュール内蔵

10 スマートライト制御インターフェース



使用例



電力巡回点検

四足歩行ロボットは現在、世界各地の変電所や地下ケーブルトンネルで無人巡回点検を実施しています。これにより、過酷な環境や悪天候の下での高負荷かつ反復的な点検作業を人の手に代わって担い、作業員の負担軽減と点検精度の向上に貢献しています。



緊急救助

四足歩行ロボットは、国内の複数の消防隊に導入されています。将来的には、災害後の瓦礫、倒壊の危険がある建物、有毒物質や化学汚染、酸素欠乏環境などの過酷な状況下で、救助隊の偵察活動を支援することが期待されています。これにより、危険な現場での情報収集が迅速かつ安全に行え、救助活動の効率向上に貢献します。



教育と研究

四足歩行ロボットは、オープンモジュラー構造とインターフェースを備えており、教育や科学研究におけるロボットの高度な開発を支援します。これにより、さまざまな研究ニーズに対応し、ユーザーが研究の方向性を広げることができることを可能にします。

