

## 日本財団-DeepStar 連携技術開発助成プログラムに Float Arm が採択されました

株式会社ハイボット(本社：東京都品川区、代表取締役社長 ミケレ グアラニエリ、以下「ハイボット」)が研究開発を行っている Float Arm が、日本財団-DeepStar 連携技術開発助成プログラムに採択されたことを発表します。

Float Arm は、狭隘・危険・過酷な環境で稼働しているインフラ施設を対象とする点検作業向けにデザインされた、多関節ロボットアームです。Float Arm は内部に自重補償機能を持つことにより、他社の製品と比較し軽量かつコンパクトな筐体を実現していますので、これにより分解・組立・交換が簡単に行え、設備が密集している中でも障害物を避けながら作業できます。

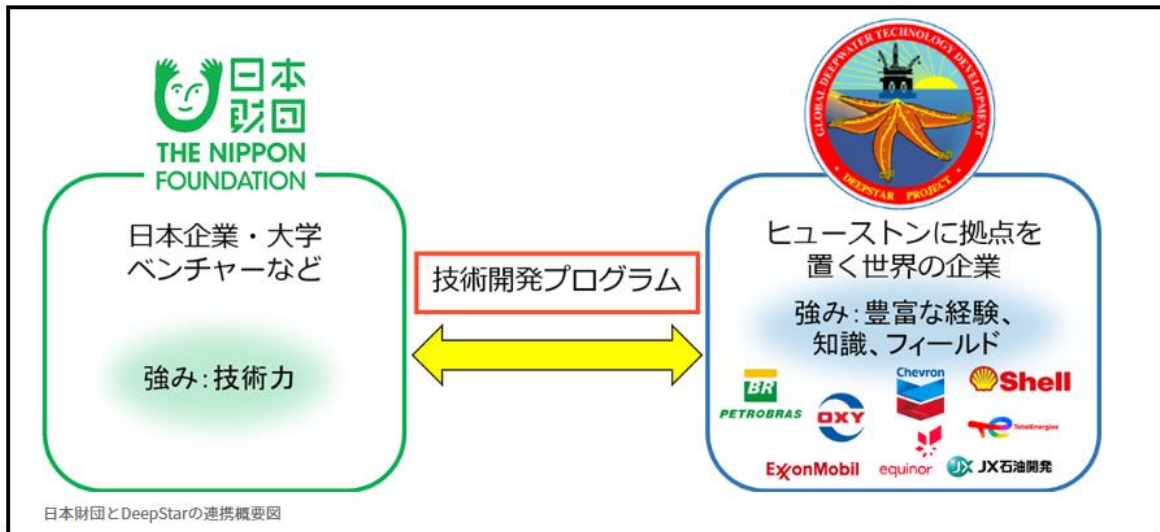


Float Arm の写真

これまでハイボットは地上の化学プラント施設をターゲットに開発を行ってきましたが、海洋プラントの設備点検作業にも Float Arm を活用可能と見込まれております。海洋プラントの点検及びメンテナンス業務を行う場合、通常 20~30 人ほどのチームを組み、重機とともに海上にある施設に移動し作業を行う必要があり、1回の点検作業に非常に多くの労力、時間、コストが必要とされています。



本助成プログラムでは、Float Arm を海洋プラント施設で稼働できることを目的とし、ロボットを活用することにより省力化及び省人化を実現し、海中や高所での危険な場所での作業を減らし、点検及びメンテナンス業務がスムーズに行なわれることを目指しております。



本助成プログラムのスキーム図

出典：日本財団

Float Arm は、本助成プログラムを通じて、海洋プラント施設の遠隔地からの点検及びメンテナンス業務を推進し、CO2 の削減並びに持続可能な開発目標（SDGs）に貢献していきます。

・株式会社ハイボット 代表取締役社長 ミケレ グアラニエリ 氏

今回のプロジェクトの採択により、Float Arm の対象領域が海洋プラント施設に広がる素晴らしいチャンスになりました。我々が開発するデジタルプラットフォームである HiBox を活用することで、お客様の点検及びメンテナンス業務の DX 化を推進し、より安全な作業が行えるように貢献していきます。日本財団様及び DeepStar 様とともに、我々が開発するロボットソリューションを通じて、より安全な社会の構築に向けてステップアップしていきます。

<会社概要>

会社名：株式会社ハイボット

所在地：東京都品川区北品川 5-9-15

代表者：代表取締役社長 ミケレ グアラニエリ

設立日：2004 年 4 月 15 日

コーポレートサイト：<https://www.hibot.co.jp/>

東京工業大学の広瀬茂男教授、ミケレ グアラニエリ、パウロ デベネストを中心とする創業メンバーによって、先端科学技術の産業応用を目的に 2004 年に設立されました。ハイボットはこれまで、極限環境におけるロボット技術の開発に特化してきました。また、AI を搭載した遠隔



操作ロボットを製造・開発し、人間が過酷な環境で行う現場作業から解放されるソリューションを提供しています。ハイボットが製造してきたロボットは、捜索・救助活動や福島第一原子力発電所の廃炉作業等の現場に利用されています。

<お問い合わせ先>

広報チーム（飯島、炬口）

電話番号: 03-5791-7526

e-mail : [press@hibot.co.jp](mailto:press@hibot.co.jp)

