

# 巡視点検ロボット SP02



## 製品仕様

サイズ	W627× D852 × H900 mm
本体重量	70kg
最大速度	6.8km/h
駆動方式	四輪駆動
回転台動作範囲	水平：±180° 垂直：±90°（可視カメラ・赤外線カメラ）
最小回転半径	0.4m
登坂能力	30°
段差乗越え	100mm
走行可能水深	100mm
可視カメラ	フルHDカメラ（光学30倍ズーム）
赤外線カメラ測温範囲	-20 ~ 550℃
電源	AC220V±10% 2,200W（最大）
バッテリー	リン酸鉄リチウム電池
最大稼働時間	約8時間
充電時間	約4時間
通信環境 ※	IEEE 802.11g/n Wi-Fi 2.4GHz）, IEEE 802.11ac/n（Wi-Fi 5GHz）, 5G通信
適用環境	全天候型（屋内・屋外）
保護等級	IP55
使用環境	-20 ~ 45℃

※お客様による通信環境の構築をお願いいたします

※5G通信につきましては実証試験中となります

※製品改良のため、定格、仕様、寸法など断りなく変更する可能性があります

## 株式会社正興電機製作所

SEIKO ELECTRIC CO.,LTD.

〒812-0008 福岡県福岡市博多区東光2丁目7番25号

TEL. 092-473-8831 FAX. 092-473-8833

7-25,Toko 2-Chome, Hakata-ku, Fukuoka-city, 812-0008 Japan

<https://www.seiko-denki.co.jp/>



正興電機



2020.07

# 巡視点検ロボット

# SP02



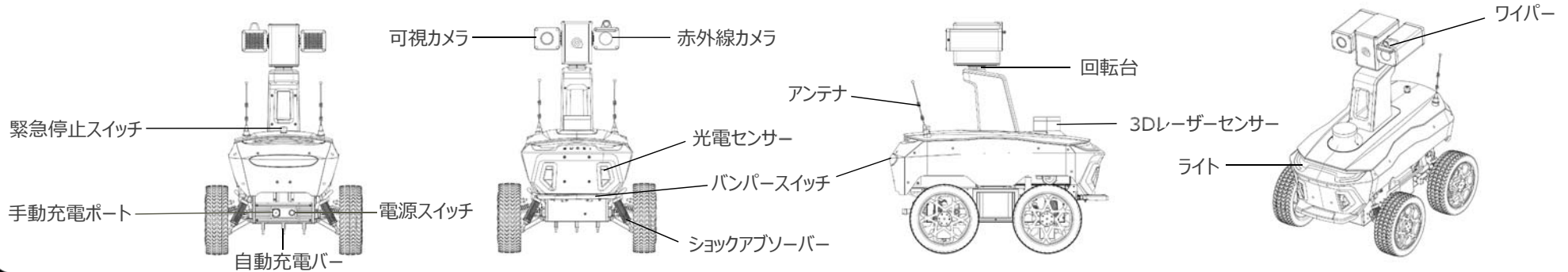
**SEIKO  
ELECTRIC**  
株式会社正興電機製作所

# 巡視点検ロボット SP02

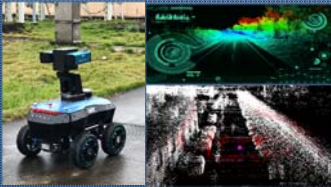
自動巡視点検機能、メーター識別機能を搭載した次世代の総合的な巡視点検ロボットです

SP02は3Dレーザーナビゲーションシステムを搭載した多機能巡視点検ロボットです。自律走行を行い、屋内外・天候・周辺環境に関わらず点検を行うことができます。駆動方式は4WS(四輪操舵)を採用することにより、走行性能の向上を図り、電気保全スマート化に最適な巡視点検ロボットです。

## ロボットの外観



### 自動巡視点検



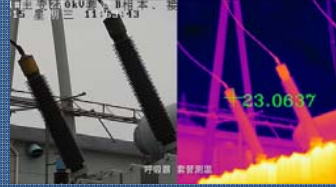
3Dレーザーセンサーでマップを作成し、自律走行します。点検内容、時間、サイクル等を設定すると、自動で巡視点検を行います。

### 自動充電



ロボットの充電残量が少なくなると自動で充電ステーションに戻ります。4時間の充電で8時間の稼働が可能です。

### 赤外線検温



赤外線カメラで画面上の最高温度とそのポイントを表示します。設備の温度上昇を分析し、判断、警報を鳴らします。

### メーター自動識別



定時・定点で写真と動画を撮影します。様々な種類のメーターを読み取ることができ、自動で記録・判断し、警報を鳴らします。

### 様々な環境への適応



天候に左右されず、様々な環境に適応できます。段差10cm、水深10cmまで進むことができ、30°までの傾斜を登ることができます。

### 安全保護



障害物がある場合は自動で停止します。また自己点検機能があり、異常時には警報灯を点滅させ、情報を監視システムへ転送します。

### 点検レポート作成



点検作業で収集したデータから、自動的に点検レポートを作成します。

### 音声収集



内蔵された音声採集装置を用いて設備内の音声の収集、転送を行います。

