

“未来のクレーン” ROBOTOPSの発表について

株式会社タダノ（以下タダノ）はおかげさまで昨年、創立60周年の節目を迎えました。そこでタダノでは、クレーン等で培ってきた構造・油圧・電子制御技術の集大成として業界初の「四足双腕作業ロボット」をこのほど開発し、5月26日に報道各社に公開いたしました。

1. 開発の背景・目的

タダノは「創造・奉仕・協力」の経営理念のもと事業活動に注力し、昨年創立60周年を迎えました。そこでクレーン等の開発で培ってきた、構造物（クレーン機構）・油圧（シリンダ）・電子制御（動作・負荷制御）といった技術を集大成した、ロボットの開発に着手しました。

今回発表したROBOTOPSは、構想に2年、開発に1年を要しました。岡山大学との共同研究で開発した「移動制御システム」を活用し、従来のクレーンでは実現できなかった「歩く」という機能を備えています。いわば“未来のクレーン”としての可能性を体現したコンセプトマシンです。現在のところ商品化の予定はありませんが、今後タダノの製品開発に当ロボットの技術を応用・活用してゆきたいと考えております。

2. 名称

“未来のクレーン” ROBOTOPS（ロボトプス）

「ロボット」の語に恐竜の名前でよく使われる「トプス」を組み合わせた造語。開発時の名称であるため、今後社内公募により「愛称」を決める予定です。

3. 主要諸元



“未来のクレーン”  
ROBOTOPS

- ◇寸法・重量      全高 2.1m（格納時）  
                         全幅 2.1m（格納時）  
                         全長 3.84m（格納時）  
                         重量 2.7t
- ◇動作自由度      計29自由度  
                         （手6、腕6、肩旋回2、腰旋回1、足12、走行2）
- ◇把持重量      100kg×2（両掴み手）
- ◇撮影機能      CCDカメラ3台（両手&機体中央）
- ◇操作方式      遠隔操作      ジョイスティック方式

#### 4. 主な機能

- ① 29ヶ所の関節（自由部）によって、従来のクレーンに無い「多彩な動き」が可能
- ② クレーンの足であるアウトリガ（安定脚）を可動式にして「歩くクレーン」を実現
- ③ 3台の内蔵カメラから送られる映像で「モニターを見ながらの遠隔操作」が可能

#### 5. 写真（2点）



本件に関するお問い合わせ先

**株式会社 タダノ**

企画管理部 総務グループ

TEL 087-839-5600

以上