

医療現場の課題 解決

山梨大学と芙蓉実業（山梨県富士吉田市、山下佐一郎社長）は、薬剤などの搬送機能を持たせた自律走行型サービロボットの試作機を開発し、山梨大医学部付属病院で実証実験を始める。医療現場の課題を自動化技術で解決し、負担を軽減するサービロボットのシステムを開発するのが目的。山下社長は「どのような機能、知能化、システム構築が必要か、実証実験で答えを一つずつ拾いあげ、実用化へ向けて一歩ずつ進んでいきたい」としている。

山梨大学・芙蓉実業

自律走行型ロボ開発

両者は病院業務の省力化につながるロボット機能に関するニーズ抽出や検証・評価などを行い、今後の実用化に向けて取り組む。自律走行型サービロボットは高さ約1410mm×幅約650mm×奥行き約690mm以内。容量は140リットル程度までの積載が可能。時速は最大4.85メートル程度で走行する。センサーが搭載されているため、歩行者の急な飛び出しや障害物にも対応できる。



開発の背景として、ロボットシステムインテグレーター「芙蓉実業」は、製造現場の自動化・省力化技術を医療現場にも役立てたいと考えていた。一方、山梨大医学部付属病院は、慢性的な人手不足に加え、コロナ禍での業務量が増加しており、自動化・省力化を活用したスマートホスピタル構想を進めていた。両者の橋渡し役として、県内企業の医療機器開発者である自律走行型サービロボットの試作機

病院業務の省力化実証

器関連分野への進出を支援する「メディカル・デバイス・コリドー推進センター」（甲府市）が細かくサポート。今回の試作機開発、実証実験開始に至った。山下社長は「ロボットとともに働く、人によさしい医療現場を提案していきたい」としており、今後も医療現場の課題解決に向け単純作業のサービロボットへの置き換えを推進。生産性向上、安心安全に貢献できるサービロボットシステムの開発を進める。

（甲府）

日刊工業新聞

2022年（令和4年）2月15日 火曜日

第23816号（日刊） 掲載