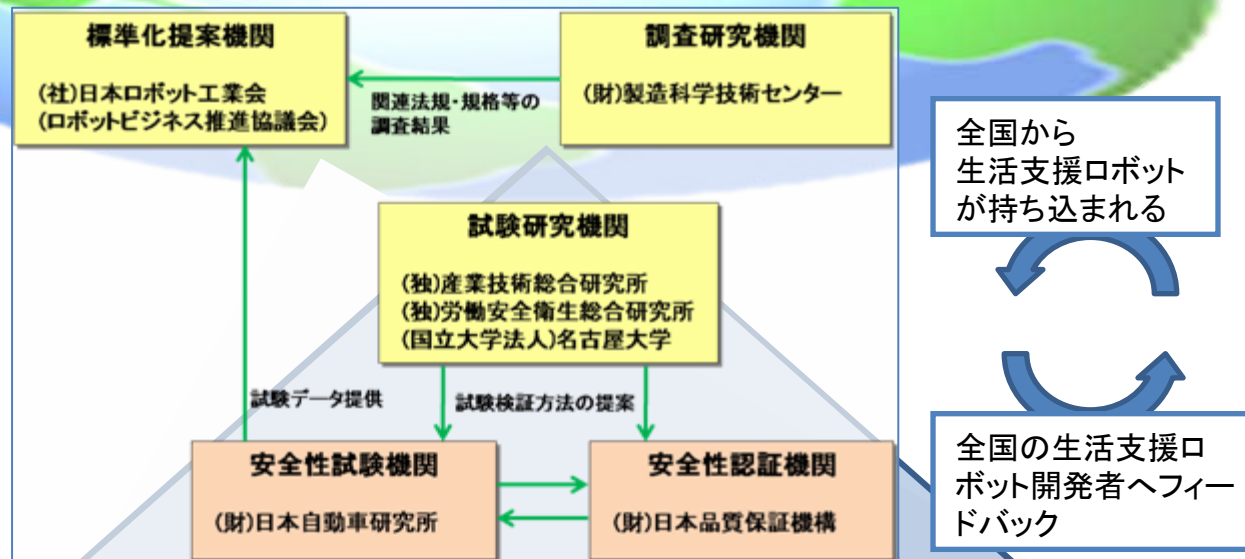


ロボット安全研究拠点との連携

《安全技術を集積、安全性検証手法を確立し、生活支援ロボットの実用化の壁である安全性確保をワンストップで実現する世界的拠点を形成》

- 生活支援ロボットの実用化を加速
- 将来の世界的ロボット安全拠点をを目指す



移動作業型
(操縦中心)
(自律中心)



人間装着型
(密着型)

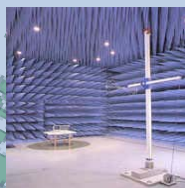


搭乗型



NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト

試験設備



ロボット安全研究拠点(つくば)

((独)産業技術総合研究所および共同研究機関((財)日本自動車研究所)を予定)