

**サイバーダインのロボットスーツ HAL®作業支援用(腰タイプ)を  
旅客手荷物ハンドリング業務に試験導入し効果検証を実施します！**

成田空港では、本年1月24日より、航空会社の旅客手荷物ハンドリング業務にて、受託手荷物の持ち上げ・移動の動作を支援する最先端の装着型作業支援ロボットを試験導入し、空港従業員の負担軽減策として効果検証をおこないます。

### 1. 作業支援ロボット試験導入を行う目的

空港の現場業務には重労働を伴う業務が多くあり、従業員の負担軽減や業務効率化につながる施策の一つとして、ロボット利活用を成田空港として促進していきます。

この度、全日本空輸様ならびに日本航空様のご協力をいただき、重労働の多い旅客手荷物ハンドリング業務を対象に導入効果の検証を目的としてロボットスーツを試験導入します。

### 2. ロボット導入効果検証の概要

実施期間 : 2017年1月24日(火)～2月18日(土)

実施場所 : 第1ターミナル ANA チェックインカウンターおよびバゲージクレームエリア  
第2ターミナル JAL チェックインカウンターおよびバゲージクレームエリア

導入ロボット : サイバーダイン社 HAL®作業支援用(腰タイプ)

内容 : チェックインバゲージのハンドリング業務を行うスタッフが、ロボットスーツを装着し、腰への負担軽減や生産性向上の効果を検証します。

※本件は、経済産業省による「ロボット導入実証事業」の補助金対象事業です。

## ロボットスーツについて

ロボット:サイバーダイン社 HAL®作業支援用(腰タイプ)

## 【特徴】

- ①人が体を動かすときに脳から筋肉に送られる生体電位信号を読み取り、その信号のとおり動きます。(脳が考えた通りに動きます。)
- ②物を持ち上げる、動かすなどの重労働で腰部や椎間板にかかる負荷を低減します。
- ③バッテリー駆動であるため、使用場所に制限を受けません。また、コンパクトかつ軽量であるため女性でも取り付けが可能です。

## 【仕様】

適用身長	140~180cm	適用体重	40~80kg	腹囲	120cm 以下
寸 法	縦 276mm × 横 456mm × 高さ 509mm				
重 量	約 3.0kg				
電 源	リチウムポリマー電池				
駆動時間	約 3 時間 (交換バッテリー有)				
充電時間	約 45 分				



画像提供: Prof. Sankai, University of Tsukuba / CYBERDYNE Inc.