

「NEDO懸賞金活用型プログラム／ 空港グランドハンドリング作業の生産性向上に向けた技術開発」
 NEDO Challenge, Baggage-Loading Robot ～空港の未開拓領域に挑め～
 コンテスト 3:積付ロボット

スクリーニング審査通過者(7 者)

法人名	提案名称
株式会社エル・ティー・エス	多様な手荷物・現場環境に即応する Physical AI 積付ロボット
川崎重工航空宇宙プロダクション テクノロジー株式会社	8軸ロボットシステムによる LD3 コンテナへの安定・高効率積み付け
KiQ Robotics 株式会社	多素材対応柔軟指ロボットと AI が実現する空港手荷物コンテナ自動積付システム
株式会社 Closer	小型協働パレタイズロボットを応用した空港手荷物自動積付システムの開発
三機工業株式会社	多機能コンベヤハンドを用いた自動リカバリー型手荷物積付システム
株式会社ダイフク	単純な繰返し作業を自動移載機に任せ、グランドハンドリングの重労働から解放する積付ロボット
株式会社 Mujin Japan	重量物・不定形物の安定ハンドリング、高密度かつ荷崩れしにくい積み付け、エラー復旧まで考慮した 空港手荷物高速積付自動化システム