

株式会社TriOrb×九州工業大学

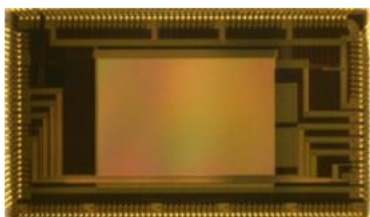
概要

TriOrb が持つ全方向移動モジュールと、九州工業大学が持つ変化に適応可能な超低消費電力エッジAI システムを統合した**自律モジュールロボティクス**の社会実装に向けたオープン＆クローズ戦略の仮説を検証する。

コア技術

移動モジュール × 極省エネルギー脳型AI

- 車輪の制約を克服した自由で柔軟な移動技術を実現する移動モジュールTriOrb BASEと、九州工業大学が開発中の低消費電力かつ変化に適応可能な脳型AIチップを融合。
- 人と安全かつ柔軟に協働できる自律モジュールロボティクスにより、複雑・狭隘な現場での作業効率と安全性を向上し、中長期的には、用途やレイアウトに応じて再構成できる新しい生産システムの実現を目指す。



低消費電力・超高効率
レザバーチップ&SDK



TriOrbBASE

[株式会社TriOrb \(トライオーブ\)](#)



(応用例) TriOrb BASEとAIを組み合わせた
見守りロボ (SABOTICS)

検証内容

オープン＆クローズ戦略（仮説）

- モジュール間の接続を標準化してオープン領域とすることで、他企業が自由に自社技術を組み合わせられる仕組みを構築する。これによりモジュール単位で柔軟に組み替え可能なプラットフォームを実現し、市場を最大化。
- 移動モジュールの高度な制御技術や協調搬送に関する基本特許をクローズ領域として、競争力を確保。



◆オープン領域：
標準インターフェースや通信プロトコル
⇒他社の参加
⇒柔軟に組み替え可能なプラットフォームの実現

◆クローズ領域：
移動モジュールの高度な制御技術や
協調搬送に関する基本特許