

令和7年度 ロボット関連産業基盤強化事業 採択テーマ

No.	事業者	本社	事業実施拠点	企業 区分	研究開発テーマ	研究開発概要
1	株式会社ドローン WORKシステム	いわき市	いわき市	中小	「放水ドローン」の研究開発	都市部のビル火災現場など消防車両の進入が困難な状況に対応するため、普通乗用車で運搬することができ、上空からの放水により迅速かつ効果的な初期消火を行うことができる「放水ドローン」の研究開発を行う。
2	有限会社ワインデング 福島	南相馬市	南相馬市 いわき市	中小	自立運転型ロボットの動力用モーターの専用ドライバーと潜水艇用 耐圧防水モーター	防水保護が難しい、高効率なアウトローター型DCBLキャンドモーターを開発し、特殊潜水艇の大型スラスタの研究開発に取り組む。 また、入力電圧や出力スペックに広範囲で対応できる、自立運転型ロボットに搭載できる汎用性の高いモータードライバーを開発する。
3	株式会社ドローン技術 研究所	大熊町	大熊町 南相馬市	中小	ベクトル制御技術を用いたドローン向けESC(Electronic Speed Controller)の開発	ドローンのモーターの回転数を制御するESC(Electronic Speed Controller)について、モータのトルク制御を高効率化できる「ベクトル制御」を用いたドローン向けESCを開発し、ドローンの長時間飛行を実現する。
4	株式会社ミューラボ	福島市	福島市	中小	外形32mm以下 減速比100のクラウン減速機の開発	定格トルク6Nm・外形32mm以下・減速比100のクラウン減速機の開発を行うとともに、量産化を考えた歯車加工のトライアルを行い、バックラッシュ180arcsecに向けた歯車のすり合わせ技術の開発を行う。
5	株式会社リビングロボッ ト	伊達市	南相馬市	中小	あるくメカトロウィーゴを使った高等教育向けの技術・教材開発	日本の将来を担う学生に対して、文系・理系を問わず情報・数学への興味を持ってもらい、ICT活用の便利さを実感し、その技術を将来の社会にどのように生かすかを考えることができるようにするために、あるくメカトロウィーゴの本体ソフトウェア(センサー及び連携部)、クラウドソフトウェアの開発を行うとともに、高等教育向けの教材の開発を行う。
6	株式会社アイザック	会津若松市	会津若松市	中小	移乗・移動ロボットKeipu-sbの自動走行及び追従走行機能開発	これまでに開発してきた移乗・移動ロボットKeipu-sbについて、ユーザーである病院/介護施設等から要望されている省人化に対応するため、自律走行/追従走行機能の付加に向けたセンシング・マッピング機能の開発を行う。
7	アサヒ電子株式会社	伊達市	福島市	中小	点眼補助機事業化へ向けたロボットの機能拡張	目薬の点眼管理の適正化によって治療効果を向上させるために、これまで開発してきた点眼補助ロボットにデジタルアラーム設定機能を追加するとともに、センサーと音声案内を統合した、より小型化したロボットシステムの設計開発を行い、実用化に向けた試作品の製作・信頼性試験・実証試験を実施する。
8	株式会社デザインウム	会津若松市	会津若松市	中小	低空域を航行する次世代型エアモビリティの運航情報連携基盤と 標準データフォーマットについての研究開発	次世代型エアモビリティの効率的な空域利用や情報発信・共有による需要喚起に資する新たな運行管理システムや予約システム、その基礎となるデータフォーマットと運行情報連携基盤を構築する。今年度は汎用的な交通データフォーマットの適用、航空管制用信号の変換・出力ライブラリを中心に研究開発を行う。
9	株式会社Eyes,JAPAN	会津若松市	会津若松市	中小	「少ないデータ環境下で実現する医療・産業用ロボット向け Sim2Real強化学習プラットフォームの開発」ー知能・制御系要素 技術の実証ー	少ないデータ環境下でも効率的に学習・適用可能な医療・産業用ロボット向けのSim2Real強化学習プラットフォームを開発し、データ不足を共通課題として抱える各産業分野(医療、建設、廃炉作業、災害対応、農業等)におけるロボット活用を加速させる。
10	天系瓜ネット合同会社	会津若松市	会津若松市	中小	ClimbSafe-ROS2:深度-IMU融合による自律階段走破クローラ ロボット	誰でも安全に遠隔操作できる災害対応ロボットの社会実装を目指し、①ROS2への全面移行により通信信頼性・保守性を向上させ、②デプスカメラの深度画像とIMUを融合させて姿勢と段差を即時推定し、③フリックバ角度・速度を自律制御する「安全アシスト」を実装し、初心者でも進行方向を指示するだけで階段や不整地を安全に走破できるロボットを研究開発する。