

お申し込みから除菌作業までのスケジュール

電話 > お見積もり > ご契約 > 取扱説明・マッピング > 「除菌作業」

最短翌日から除菌作業



MAPプログラム作成手順



専用パネル

基本マップの作成 (1~2分)

- ・「マップ作成」ボタンを押すと、UVDロボットの周囲10mの地図が瞬時につくられる。
- ・死角になっている部分にUVDロボットを移動させ、マップを完成させる。

マップとUVDロボットの位置関係を合わせる (1分)

- ・ロボットをドラッグして、UVDロボットが元いた場所の近くに移動させる。
- ・ロボットの周囲に表示された赤枠とマップが合うよう自動で位置補正される。

マップの修正 (1分)

- ・障害物は全て壁と認識するので、壁以外の障害物を消しゴムで消す。

エリア設定 (1分)

- ・特定のエリアを指定して指示を出すことができる。

停止点とUV照射時間の設定 (5分)

- ・ロボットが停止してUV照射を行う場所と移動する順番を指定。

ロボット購入に関するご相談も承ります。

本製品は、紫外線(C波)254nmの波長で照射をする機械であり、医療機器ではございません。



UVD ROBOTS

自律走行型 UV除菌ロボット



株式会社オフィステクノロジー

ADDRESS 埼玉県川口市並木4-15-6 4F
TEL 048-242-3703 FAX 048-242-3410
E-Mail info@o-technology.co.jp
http://taiyouhd.co.jp/office/



株式会社オフィステクノロジー

すべてのバクテリア、 ウイルスを除菌！

UVD
ROBOTS

自律走行型 UV除菌ロボット

UVDロボットはデンマーク・UVDロボッツ社製でウイルス除菌対策用に中国国内でも導入されました。
欧米ではすでに40カ国以上で販売されています。



IERA Award 2019 受賞

IERA賞は、価値を生み出すアイデアを持つ発明者と、それらのアイデアを世界クラスの製品に推進する起業家の業績を強調し、表彰するものです。

euRobotics Technology Transfer Award 2020受賞

「euRobotics Technology Transfer Award」とは、ロボット研究の影響を紹介し、科学と産業間の技術移転の知名度を高めることを目的としています。研究と産業界の協力におけるロボット技術の自動化と卓越した革新が対象となります。

すべてのバクテリア、ウイルスの

99.99%除菌します。

除菌時間は

10mins

 25m²の場合。

UVDロボットによる表面除菌の有効性評価

Tested
according
to

NFT 72-281

NFT 72-281は、空中表面除菌システムの有効性を検証するための標準的な方法として確立されたフランスのテスト基準です。
※詳細は5ページをご参照ください

パーソナル ステートメント Personal Statement

UV-C光とウイルスについて
ヴァル エドワーズ ジョーンズ 教授
Prof. Val Edwards-Jones

博士・公認科学者 (Chartered Scientist: CSci)・
イラク専門医認定機構フェロー
(Fellowship Iraqi Board For Medical Specializations: FIBMS)
マンチェスター・メトロポリタン大学医学微生物学名誉教授
Essential Microbiology社取締役

40年以上微生物学研究所で働き、UV光を使用して無菌技術の一部として規定された区域の空気および表面の除菌に従事してきた私は、UV除菌の大いなる支持者である。UVC装置を供給する多くの民間企業のために、独立コンサルタントとして、表面に対するUVCの有効性に関する複数の環境および実験室での研究を個人的に行ってきた。細菌、真菌、およびサロゲートウイルスの検出限界以下のレベル(99.999%以上減)をどれほど迅速に達成できるかということに非常に感銘を受けた(通常、細菌の種類によって、および良い栄養状態にあるのかまたは芽胞状態であるのかによって異なる、5~30分間)。

デンマークのUVDロボットは最も優れた装置であるといえるが、自律走行し、1m以内の表面を除菌することができるのはシャドーイングの原因となる可能性がある物体の周りを移動できるからである。

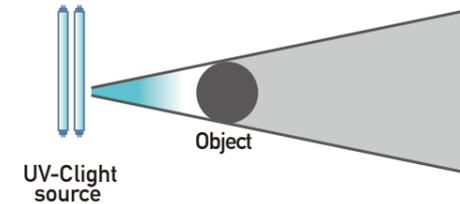
一般にウイルスに対するUVCの有効性は証明されており、UV照射30分以内でウイルス粒子は99.999%以上減を示した。

UV除菌によって人が集まる場所の安全性を高めます。



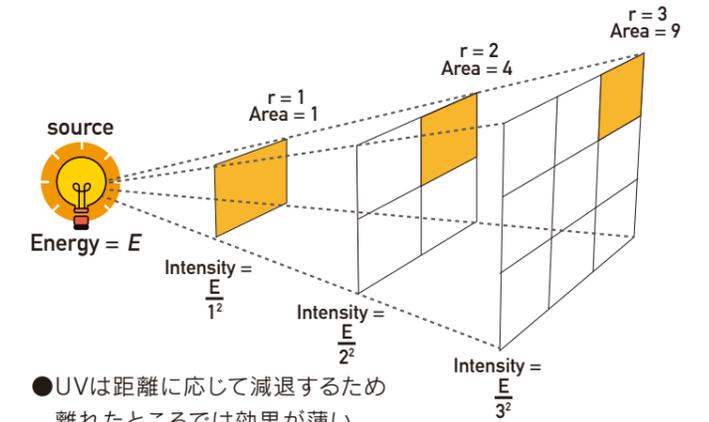
手動固定式と自立走行の違い

手動固定式の場合



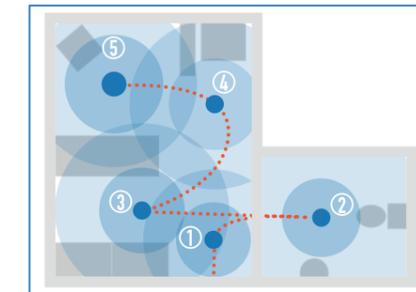
●障害物の裏側には陰ができるため手動式の場合は一回ごとの位置の入替えが必要となります。

例) 右記のマップ
手動式の場合、5回のUV-Cデバイスの位置の入替えが必要となります。

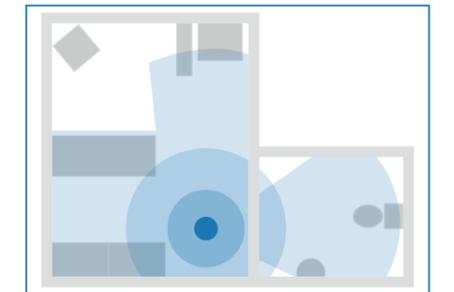


●UVは距離に応じて減退するため離れたところでは効果が薄い。

最適な結果を保証する5つのポジション



不十分な位置は、標準以下の除菌効果になります。

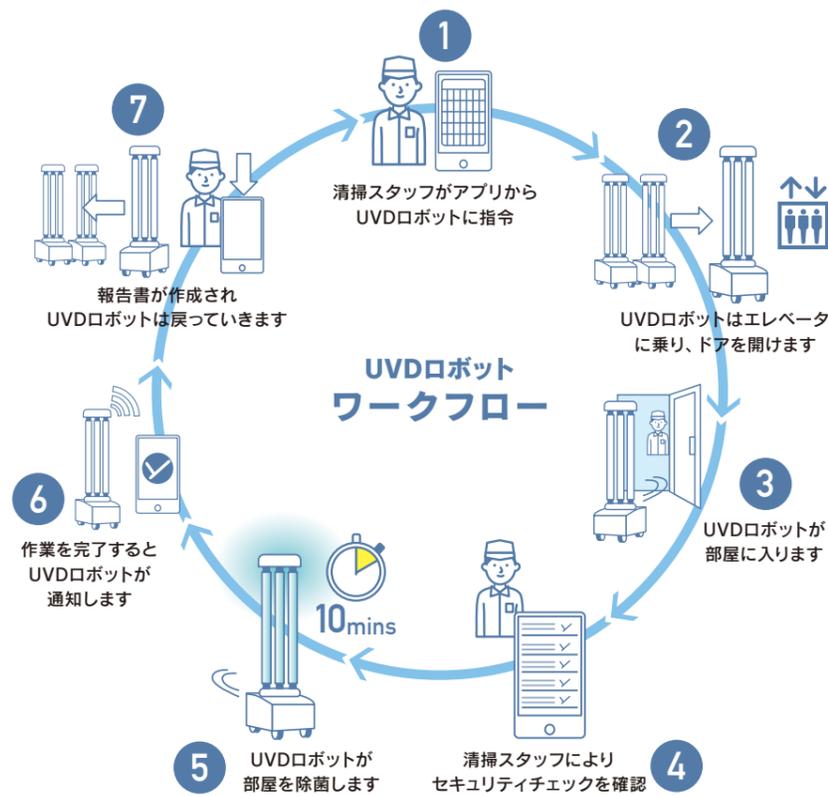


洗浄ルーチン

UVDロボットは、定期的なクリーニングサイクルの一部として使用され、DNA構造を破壊することにより、環境内の感染症、ウイルス、細菌、その他の種類の有害な有機微生物の拡散を防止および軽減することを目的としています。

ロボットは安全で信頼性が高く、人的エラーを排除し、毎日の清掃スタッフが操作できるように設計されています。

一定時間照射でパッチの色が変わることで除菌完了。



除菌証明書を発行します。掲示することでご利用の方に安心感を与えます。
※除菌証明書はイメージです。

UV-C光による除菌作業ワークフロー

| 作業説明 | 手動UV-Cデバイス | | UVDロボット |
|---------------------|------------|----------|---------|
| | 5分照射/位置 | 10分照射/位置 | 連続照射 |
| 機材設置場所からのデバイスの移動 | 10 | 10 | 1(自律) |
| デバイスの最初の位置でのセットアップ | 2 | 2 | 1(半自律) |
| ①番目の位置から除菌 | 5 | 10 | 0(自律) |
| デバイスを①番目から②番目の位置に移動 | 2 | 2 | 0(自律) |
| ②番目の位置から除菌 | 5 | 10 | 0(自律) |
| デバイスを②番目から③番目の位置に移動 | 2 | 2 | 0(自律) |
| ③番目の位置から除菌 | 5 | 10 | 0(自律) |
| デバイスを③番目から④番目の位置に移動 | 2 | 2 | 0(自律) |
| ④番目の位置から除菌 | 5 | 10 | 0(自律) |
| デバイスを④番目から⑤番目の位置に移動 | 2 | 2 | 0(自律) |
| ⑤番目の位置から除菌 | 5 | 10 | 0(自律) |
| 部屋からデバイスを回収 | 2 | 2 | 1(半自律) |
| デバイスを設置場所に戻す | 10 | 10 | 0(自律) |

作業時間の合計



主な利点

- 自律移動装置
- 高速かつ高効率な除菌処理
- 容易なインストールおよび使用方法
- 手動による影響のない標準的な処理が可能

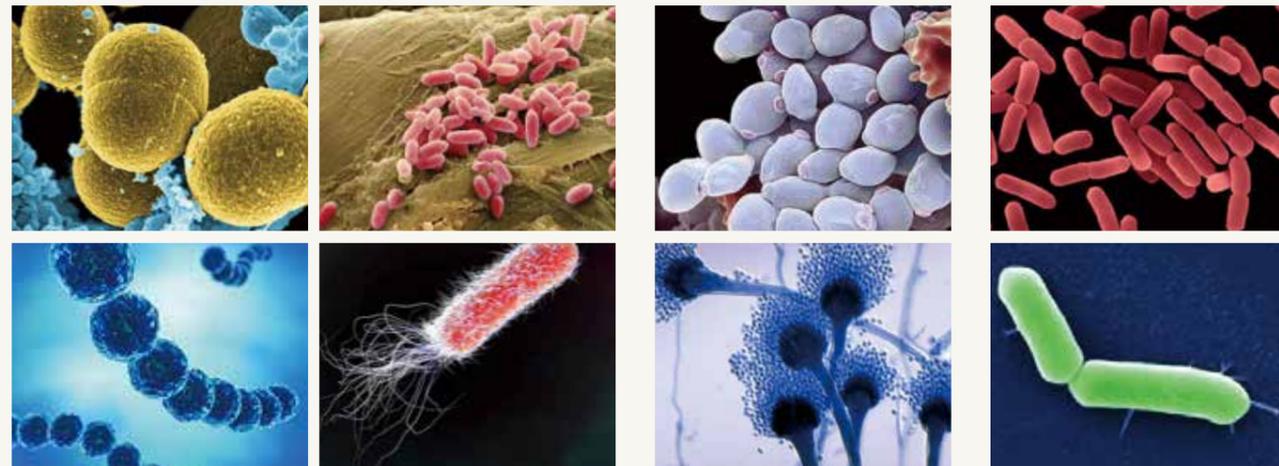
デンマーク製のUV照射ロボットを使って UV照射サービス！ UV-C波長254nmで照射

UVDロボットの主な利点

- 自律移動装置
- 高速かつ高効率な除菌作業
- 容易な使用方法
- 対象に十分に近づき除菌作業

UVDロボットによる表面除菌の有効性評価

除菌可能な細菌等

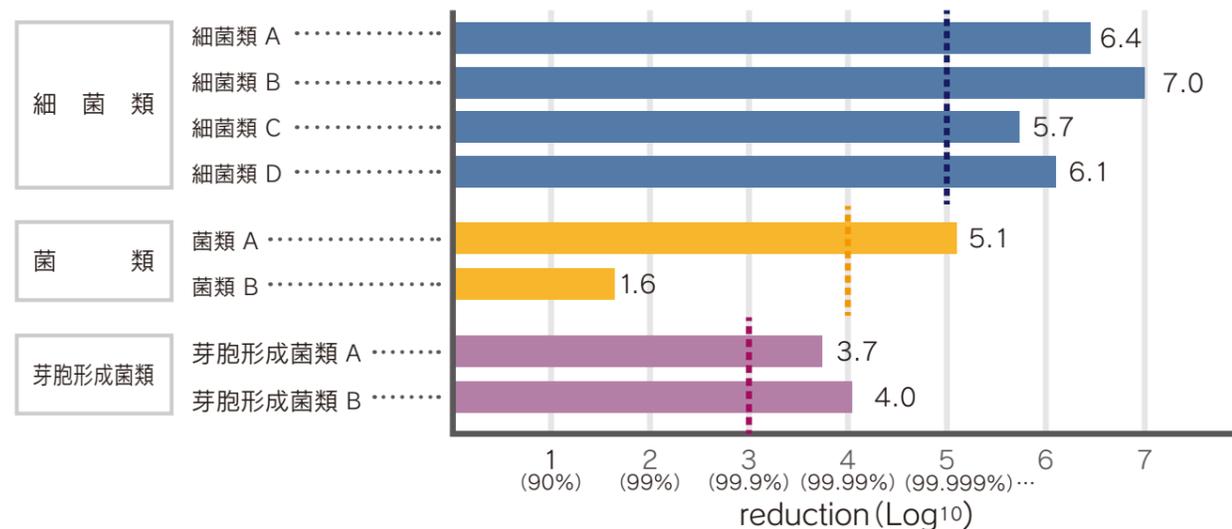


細菌類

菌類

芽胞形成菌類

UV照射条件: 1mの距離で5分間照射した結果



UVD
ROBOTS



製品特長

- 人が多く集まる感染性ホットスポットに集光したUV-C光を照射する完全自律移動ロボットで、通常の清掃作業をサポートします。
- DNA構造を破壊することにより、周囲への感染性細菌の拡散を減らし、防ぐことができます。
- 安全で信頼性があり、使いやすいため、清掃スタッフでも操作できます。
- 感染率と運用コストを低減することができます。

<学校や人の集まる施設>

- 人が多く集まるスポットに集光したUV-C光を照射する完全自律移動ロボットで、清掃作業をサポートします。
- 操作は簡単で、除菌が終わればUVDロボットからの通知が送られます。

UV-C光による除菌技術は、手動の洗浄プロセス後でも残留する菌を除去します。

- 最高速度 : 5.4km/h
- バッテリー充電時間 : 3時間
- 全重量 : 140kg
- 寸法 : L93×W66×H171 (cm)
- 稼働時間 : 2~2.5時間(除菌9~10部屋)
- 除菌可能範囲 : 360°
- 除菌時間 : 10~15分/1部屋
- 接続 : ワイヤレス (Wi-Fiベース)
- UV-C波長 : 254nm
- 充電要件 : AC100V~230VAC, 50Hz-60Hz, 6A
- 安全性 : ソフトウェア&センサ ベース
非常停止ボタン

本製品は医療機器ではございません。