

2022年度「ロボット導入支援補助金」のご案内

-介護ロボットや災害対応ロボットなどの導入を補助します-

神奈川県では、「さがみロボット産業特区」の取組で商品化されたロボットの導入経費を補助します。
ぜひご活用ください！

申請できる方

- ① 県内に事務所又は事業所を有する法人・個人事業者等(地方公共団体等を含む)
- ② 県内に在住している個人
- ③ ①・②にロボットを貸与するため、ロボットを購入するリース業者・レンタル業者

補助金額

導入経費※の1／3

ただし、同一年度内の補助限度は以下のとおり

- ・補助上限額 1申請者につき100万円
- ・補助上限台数 1申請者につきロボット本体10台

※購入の場合：本体価格及び対象付属品等の価格

貸与を受ける場合：本体及び対象付属品等の当該年度における賃料

手続きの流れ

県ホームページから各様式をダウンロードし、必要事項を記載の上、
郵送にてお申し込みください。

<https://www.pref.kanagawa.jp/docs/sr4/robot-donyu-hojo.html>

申請期限：令和5年1月31日(火)まで

※予算の上限に達した場合は期限前でも受付を終了します

※申請にあたっては、ロボット導入支援補助金交付要綱をご確認ください



県ホームページは
こちらから

問合せ先

(補助制度について)

神奈川県産業振興課さがみロボット産業特区グループ

▶電話：045-210-5652(直通)

▶お問い合わせフォーム

<https://dshinsei.e-kanagawa.lg.jp/140007-u/offer/userLoginDispNon.action?tempSeq=6043&accessFrom=>

(各ロボットについて)

▶「対象ロボット」に記載の各社へお問合せください



お問い合わせフォーム
はこちらから

対象ロボット

「さがみロボット産業特区特設ウェブサイト」で
より詳しく紹介しています！



▶補助対象となる導入経費については、県ホームページやロボット導入支援補助金交付要綱をご確認ください

▶製造元から貸与を受けられるロボットについては、「直接貸与可」と記載しています

	ロボットの名称・概要	問合せ先
介	パワーアシストハンド 麻痺してしまった手の曲げ伸ばしを補助する機器。空気圧によって、安全に優しく指を曲げたり伸ばしたりすることで、リハビリを助けています。	直接貸与可
介	パワーアシストレッグ 麻痺してしまった足の曲げ伸ばしを補助する機器。空気圧によって、安全に優しく足首を曲げたり伸ばしたりすることで、リハビリを助けてます。※「リレッグス」単体の購入も可能	直接貸与可 株式会社エルエーピー (担当：弦巻) 電話 046-204-9343
介	エアレハ500 麻痺してしまった手の曲げ伸ばしを補助する機器。空気圧によって5本の指をそれぞれ動かすことが可能。健常な手の5本指それぞれの動きをセンサーで読み取り、もう片方の麻痺している手に同じ動作を反映させて動かすモーションリフレクト機能を搭載しています。	
介	服薬支援ロボ 設定時間になると音声案内と画面表示で服薬を告知し、ボタンを押すと1回分のピルケースだけを取り出せます。1回分の薬を適切に管理できるとともに、飲み忘れを防止できます。※服薬支援ロボはケアボット株の登録商標です	ケアボット株式会社 電話 03-6222-1062
介	ベッド見守りシステムOWLSIGHT(福祉用) 赤外光センサーによりベッド上の被介護者の姿勢やもだえのような体動を検知・判定し、危険兆候を端末に通報します。過去の状況を約3か月の記録で確認することもできます。	アイデアクエストノバーション 電話 03-6423-8845 メール sales@ideaquest4u.com

ロボットの名称・概要			問合せ先
介 会話や楽しいコンテンツ提供で高齢者を元気にする、最新AI搭載人型コミュニケーションロボットです。	PALROビジネスシリーズ「高齢者福祉施設向けモデルⅢ／ギフトパッケージ」 ビジネスシリーズのみ直接貸与可	富士ソフト株 パルロセンター 電話 050-3000-2136	
介 柔軟性のある細い排水管を用いて、後付け設置及び室内での移動を可能とした、ベッドサイド設置型の水洗トイレ。汚物は自動で細かく粉碎した上で、圧力をかけて室外へ搬送します。 ※介護保険と併用可能	ベッドサイド水洗トイレ	TOTO株 横浜支社 市場開発課 (担当:坂本) 電話 080-4467-0667	
介 布団(マット)の下に敷くだけで、使用者がベッドにいるかはもちろんのこと、呼吸や心拍、体の動き等を、離れた場所から見守ることができます。	aams(アムス)	バイオシルバー 電話 045-548-5478	
介 デイサービス事業所で、利用者の情報と歩行動画を登録すると、遠隔の専門家(理学療法士や作業療法士)から一人ひとりの希望に合わせた評価レポート(運動プログラム含む)が作成、提供されます。事業所のスタッフは利用者に対して、きめ細やかな機能訓練の提供が可能です。	リモート機能訓練支援サービス	日本電気株 電話 044-431-7675 Eメール info@rtrepo.jp.nec.com	
介 加齢や病気などによって歩行が難しくなってしまった方のための歩行トレーニングロボット。圧倒的な軽さと装着容易性を実現し、一台で様々な症状の方に合わせた制御が可能。	curara(クララ)	AssistMotion株 (担当:高橋) 電話 0268-75-8124	直接貸与のみ
介 農 そ 空気圧式人工筋肉により、腰への負担を軽減する外骨格型のウェアラブルロボット。介護や工場、農業など、介助や重い物の移動、中腰姿勢での作業などに効果を発揮します。防水防塵で、電気を使わないので、屋内外でいつでもすぐに使用することができます。	マッスルスーツEvery(エブリィ)	株イノフィス (担当:下山) 電話 03-5225-1083	
農 イ ガススプリングの反力によって、腕を下から支えるように補助するウェアラブルロボット。果樹園や工場での作業など、一定時間腕を上げたままで行う作業時に上腕や肩の負担軽減効果を発揮します。	マッスルスーツGS-ARM(ジーエス アーム)	アイリスオーヤマ株 ロボティクス事業部 電話 022-253-7095 Eメール honbu@iris-robotics.co.jp	
介 商 感染症対策支援AIロボット AYUDA-MiraMe(アユダ ミラーミ)	DX清掃ロボット Whiz i アイリスエディション	アイリスオーヤマ株 ロボティクス事業部 電話 045-222-0505 Eメール ayuda@ciij.co.jp	直接貸与可
音声による非接触受付機能、自動体温測定・マスク検知機能を備えた小型の感染症対策支援AIロボット。施設の入口や受付に設置して館内案内、体温測定、マスク検知の他、施設利用者の体調変化のリアルタイム監視も可能です。また、カスタマイズにも柔軟に対応いたします。			
介 商 殺菌灯搭載ロボットSR-UVC Model-A/Model-B/Model-C	殺菌灯搭載ロボットSR-UVC Model-A/Model-B/Model-C	スマートロボティクス 電話 03-5835-3103	直接貸与可
遠隔操作(Model-Cのみ自律走行も可)により、非接触で周囲のエリアに殺菌紫外線(UV-C)を照射することで、表面殺菌や空気殺菌が可能なロボット。			
介 商 清掃ロボットCL-02(ワイパー清掃タイプ)	清掃ロボットCL-02(ワイパー清掃タイプ)	CYBERDYNE株 電話 029-855-3189	直接貸与可
バキューム(吸引)清掃に加え、ダスター(簡易的なふきん)を用いたワイパー(拭き)清掃ができます。ワイパー清掃は、静穏性に優れており、バキュームでとりきれないハードフロアの細かな塵をとるのに適しています。			
イ 災 農 建機に搭載して、無線遠隔操縦を可能とするロボット。離れた場所で操縦できるため、人が近づけない場所でも建機が運用できるようになります。また、様々なメーカーの建機に使用できる汎用性を有しています。	アクティブロボSAM	コワテック株 営業部(担当:松本) 電話 0467-72-5081	直接貸与可
イ Floor Doctor	業界初の「床面ひび割れ検知ロボット(手動式)」。床面の損傷データと位置情報をセットで取得でき、図面との重ね合わせが可能です。さらにAIを活用した損傷判定等により、検査報告書の作成業務時間の短縮化に寄与します。	イクシス 電話 044-589-1500	直接貸与可
災 マルチクローラ型ロボット Albatross(アルバトロス)	マルチクローラ型ロボット Albatross(アルバトロス)	移動ロボット研究所 電話 0467-43-0650	
無線による遠隔操作が可能で、人の立ち入りが困難かつ危険な災害現場において、探索・救助活動に資する情報を収集するマルチクローラ型ロボット。ロボットを操作する環境やご希望に応じて、オプション(別料金)のカメラアームや巻線機の取付けも可能。			
そ D-Hand 5ST/D-Hand 5PT	人間の手や指の微妙な構造を分析し、工学的に模倣した独自の構造を応用し開発された5指タイプのロボットハンド。各指及び手のひらに計7個のモーターを取り入れることで、各指が独立した複雑な動きが可能(D-Hand 5PTは1モーターで5本の指が駆動)。	ダブル技研株 電話 046-206-5611	