

分野	評価指標	対策のしやすさに対する評価				対策方針	検証方法
		施設 (新築)	施設 (既存)	ロボット	人 (運用)		
建築上の課題	斜面	○	×	×	△	施設側での対応が望ましい	机上
	段差	○	△	×	△	施設側での対応が望ましい	机上
	溝	○	×	×	△	対象範囲を絞り込み施設側で対応	机上
	通路幅	△※	×	×	△	施設側での対応が望ましい。運用の工夫との併用要	机上
	建具幅・仕様	△※	×	×	△	施設側での対応が望ましい。運用の工夫との併用要	机上
	エレベーターかご・扉幅	△※	×	×	△	11人乗り標準サイズのエレベーターかごで対応可能	机上
	床面の滑り・光沢	○	×	△	△	施設設計時に滑り・光沢の少ない床材の選定	机上
	床面の抵抗	○	○	×	△	施設側で毛足の長い絨毯を採用しない	机上
	壁面	○	△	○	△	光沢のない壁仕上げ材の選定 局所的であれば竣工後の対応も可能	実証実験
	環境光	△	△	△	○	影響のある場所、時間をさけた運用	机上
	通信接続	○	○	△	△	施設側で管理用Wi-Fi対応やLTEの不感知対応が必要	机上
	走行路の障害物	△	△	△	○	原則、障害物を設置しない運用	机上
	充電ドック・待機スペース	○	△	×	○	計画中施設ではスペース確保が望ましい 既存施設では運用上支障のない場所の選定が必要	机上
	エスカレータ・階段等落下の危険	△	△	△	△	ロボットの走行禁止エリア設定が原則だが安全上不十分 ただし、施設または運用での安全対策も必要	机上
風の影響(施設内)	△	×	○	△	床吹出空調などを行っている場所で注意が必要 局所的にロボットのセンサーオフ対応も可能	机上	
運用上の課題	人の滞留の影響	△	×	○	○	ロボット、人での対応の方が合理的	実証実験
	曲がり角	△	△	○	○	ロボット、人での対応の方が合理的	実証実験
	エレベーターへの乗り込み	△	△	○	○	ロボットへの運用ルール設定が必要	実証実験
	扉前	△	×	○	○	ロボットの走行禁止エリア設定が合理的	机上

【凡例】 ○：比較的対策を取り入れやすい、△：課題はあるが対策を取り入れることは可能、×：ロボフレの観点から対策を取り入れにくい ※建築計画の比較的初期段階で検討すべき事項