

T型ロボットベースの 特許出願中 開発と応用事例

ロボット開発セクター 小林 祐介

1. 汎用移動プラットフォーム
2. 左右独立駆動輪型により方向転換が容易
3. ロッカボギー構造による安定した踏破性

目的

ロボット開発には、機械・電子回路・情報処理など多数の技術を必要とし、中小企業が参入するにはリスクが高い市場となっています。そのため我々は、中小企業が少ないリスク、投資でロボット市場に参入できるように、汎用移動プラットフォームT型ロボットベースの開発を目的としています。

内容

ロッカボギー構造を導入したことによって、段差や傾斜に対する安定した踏破を可能にしました。センサ類を組み込み筐体を取り付けることで、応用事例のようなロボットを製作できます。

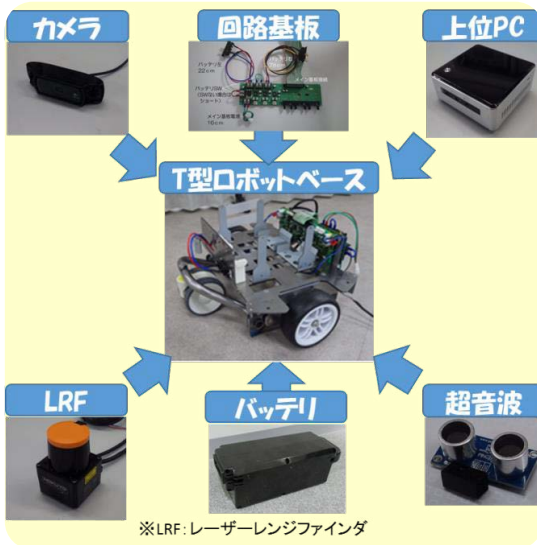


図1. T型ロボットベース

応用事例



図2. T型ロボットベース搭載事例

ロボットのプラットフォームに活用中

新規性・優位性

- 左右駆動輪型により方向転換が容易に実現
- 惑星探査車両に用いられるロッカーボギー構造により安定した踏破が可能

産業への展開・提案

- ① サービスロボットのベースに使用可
- ② OpenRTM、LabVIEWに対応可

関連した知財

特許番号 PCT/JP2016/059352

共同研究者 坂下 和広、武田 有志、佐藤 研、佐々木 智典、益田 俊樹、村上 真之 (ロボット開発セクター)