

シーズについて

シーズの説明

4脚を有するクローラ型不整地移動ロボットを開発しました。このロボットは、斜面や荒地等の不整地でのクローラ(キャタピラ)移動と脚による歩行移動が可能となります。また、クローラのみでは移動困難な大きな溝等での脚による補助による移動もでき、移動性能が向上します。さらに、運搬等の作業なども可能であり、建設現場や災害現場など人に危険な環境での導入が期待できます。

想定する活用例、市場

建設現場・工事現場における運搬などの作業や、災害現場での調査など。また、インフラ点検などへの応用も可能です。

ニーズについて

マッチングを求める相手

【不整地移動機構開発】

- ・現場での作業のためのロボット開発について共同研究してくれる県内企業
- ・不整地機構の開発に携わる企業

【センサ応用】

- ・視覚ロボットの環境認識に応用することが可能な視覚等のセンサ技術を有する企業



連絡先

所属部署・役職	地域連携センター 事務職員		
担当者名	菊地 航平		
TEL	022-305-3817	FAX	022-305-3808
E-mail	rc-center@tohtech.ac.jp	URL	http://www.rc-center.tohtech.ac.jp/