



不整地移動のための 柔軟全周囲クローラ

Keywords クローラロボット, 不整地移動, 調査・点検

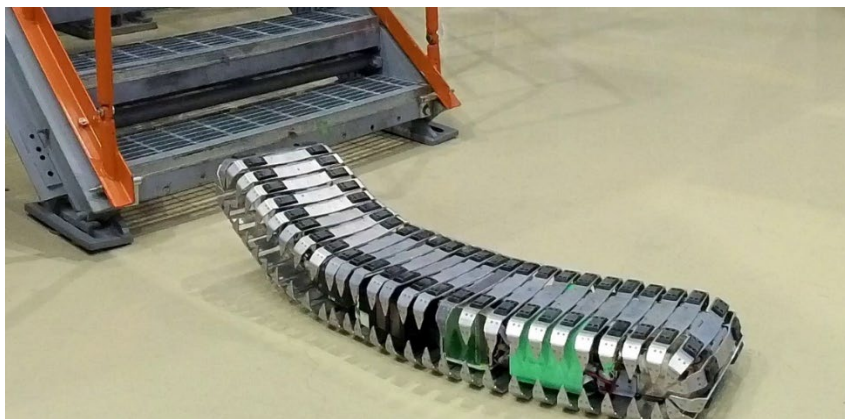
01 本研究の適用分野・用途

- 不整地移動システム
- 屋内外における調査・点検

02 アピールポイント

- 上下左右になめらかに湾曲するクローラ型ロボットで、様々な不整地上を移動可能.
- 遠隔操作によって比較的安全な場所からの作業が可能.

研究概要



- 柔らかいモノクローラという独自の移動機構による遠隔操作ロボット
- 屋内外の不整地において高い移動性能を有す(NIST標準性能評価試験などに基づく).
- 災害対応ロボットとして開発したこのクローラの応用先として、インフラ点検, 環境調査などへの応用が考えられる.



KINDAI
UNIVERSITY

近畿大学工学部
(広島キャンパス)

ロボティクス学科
教授 衣笠 哲也 (きぬがさ てつや)

