

調査・検査ロボットと機械システムの故障異常評価診断

レスキューロボット, ボルト緩み評価診断システム, ヘルスマニタリング

技術分野分類 5006:機械力学・制御, 5007:知能機械学・機械システム

技術キーワード G:振動制御, A:ロボティクス

産業分類 25:電気機械器具

内 容	概要	(1) レスキューロボット 不整地走破が可能な遠隔操縦型ロボットによるリモート環境計測 (2) ボルト緩み評価診断システム ボルト締結帯の緩み評価診断を目的とした自己励振・計測が可能なスマートワッシャによるリモートヘルスマニタリングシステム
	従来技術・ 競合技術 との比較 (優位性)	(1) 操縦者の負担軽減を目的とした受動サブクローラを有する移動機構, リアルタイム計測を可能とする無線 LAN 遠隔操縦システム (2) 通常のワッシャと同様の使用方法によるボルト評価診断が可能, 検査の無人化および自動化を実現
	本技術の 有用性	極限環境下等での調査や検査に利用することにより, 2次災害の回避, 人件費の削減等に有用
関連情報 (図・表・写真等)		 
適用可能製品		環境調査, 遠隔検査ロボット ボルト締結帯の評価システム
技術 シーズ 保有者	氏名 所属・役職	奥川 雅之 愛知工業大学工学部機械学科・准教授
技術 シーズ 照会先	窓口 TEL/FAX e-mail	総合技術研究所 0565-48-8121/0565-48-4640 so-ken@aitech.ac.jp

■知的財産

■試作品状況 無 提示可 提供可

作成日 2012年12月11日