

シーズ技術名

## 遠隔操縦クローラロボットによるリモート点検／環境調査 災害対応、環境調査、プラント／インフラ点検

技術分野分類	5007:知能機械学・機械システム
技術キーワード	A:ロボティクス
産業分類	74:技術サービス業（他に分類されないもの）

内 容	概 要	不整地走破が可能な遠隔操縦型クローラロボット（写真）により、プラントやインフラ構造物における屋外や狭隘・暗所空間に対してリモート点検や環境調査を行うことが可能である。
	従来技術・ 競合技術 との比較 （優位性）	不整地走破の際、踏破対象の寸法や形状などの情報を必要とせず、サブクローラ（受動／能動）の回転剛性（コンプライアンス性）を適切に設定する半自律制御技術により、操縦者の熟練度に依存しない遠隔操縦を実現している点
	本技術の 有用性	本技術を極限環境下等での調査や点検に利用することにより、作業者の安全確保、調査点検作業の効率化、調査点検結果のデジタル化を実現
関連情報 （図・表・写真等）		 
適用可能製品		遠隔操縦型環境調査・点検ロボット
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・教授
技術 シーズ 照会先	窓口 TEL/FAX e-mail	総合技術研究所社会連携室 0565-48-8121/0565-48-4640 sangaku@aitech.ac.jp

■知的財産 特許第 6206917 号,

■試作品状況 無 提示可 提供可

作成日 2022 年 12 月 24 日