

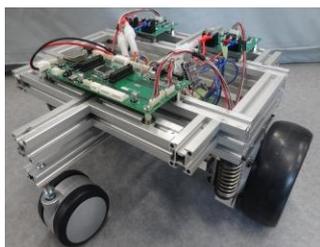
T型ロボットベース「Type-Ⅲ」によるサービスロボット開発支援

従来機のカスタマイズ性と旋回性を踏襲しつつ、共同研究を経て、耐久性とコスト対性能比を改善した新しいT型ロボットベース「Type-Ⅲ」を開発しました。

本技術の内容・特徴

ロボットによる各種作業支援のニーズが高まっています。中小企業のロボット産業への参入のために、耐久性とコスト、そして不整地踏破性能を改善させたT型ロボットベース「Type-Ⅲ」を開発しました。現在、ロボットベースの製品化、都内の連携協定機関のアプリケーション開発に活用されています。

ロボットベース概要



T型ロボットベース「Type-Ⅲ」

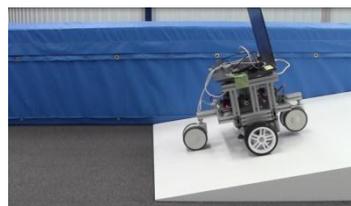


制御基板の削減



不整地踏破機構

不整地踏破試験



10度の傾斜踏破の様子



10mmの段差踏破の様子

従来技術に比べての優位性

- ① ロボットベースによるサービスロボットの開発の容易化、省コスト化
- ② 屋内環境で想定される高い不整地踏破性能
- ③ OpenRTM-aist^{*1)}とLabVIEW^{*2)}での開発対応

*1)国立研究開発法人 産業技術総合研究所

*2)National Instruments

予想される効果・応用分野

- ① ロボットベースの活用による事業の創出
- ② ロボットアプリケーション事業の創出
- ③ ロボット産業によるものづくり事業の活性化

提供できる支援方法

- 共同研究
- オーダーメイド開発支援
- 機器利用、オーダーメイドセミナー

知財関連の状況、文献・資料

➤ 知財関連

特開 2015-011384

➤ 文献資料

[1]坂下 他: 平成 26 年度研究成果発表会要旨集, p.60

http://www.iri-tokyo.jp/joho/seika/h26_youshi/documents/robot02.pdf

[2]坂下 他: 平成 27 年度研究成果発表会要旨集, p.85

http://www.iri-tokyo.jp/joho/seika/h27_youshi/documents/robot-mechatrol_01.pdf

ロボット開発セクター<本部>
森田 裕介

Tel : 03-5530-2706
E-mail : morita.yusuke@iri-tokyo.jp