

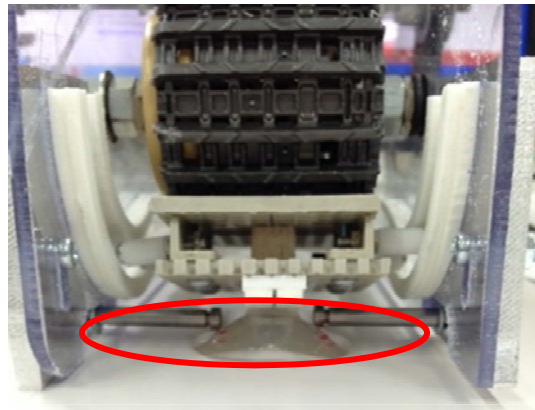
小型窓清掃ロボット用移動機構の開発

【キーワード】 窓清掃ロボット、壁面移動機構

【研究概要】

実用化されている窓清掃ロボットは、大型で、使用するビルの側にも特別な設備が必要となるものがほとんどです。本研究では、人が持ち運んで手軽に利用できる小型の窓清掃ロボットを構築することを目標として、そのための壁面移動機構の開発を行っています。

特殊な形状の吸盤と、そのガラス面への着脱を容易に行う仕組みとを用いることで、大型で重量のある機構を用いることなしに壁面移動を実現します。



吸盤着脱部

岡田 伸廣

機械システム工学科 教授



試作した移動機構