

NUBIC知的財産情報開示

開示日： 2007年08月10日

各位

NUBIC知的財産情報の要約をお届けいたします。
尚、NUBICベンチャークラブ特別会員、一般会員にはすでにお知らせしています。

	NUBIC管理番号: <input type="text" value="2006000099"/> 整理番号 <input type="text" value="11102"/> 担当者 <input type="text" value="谷中 秀臣"/>
表 題	逐次変化する作業環境下での障害物自動除去ロボットシステム
技術分野	<input type="text" value="機械・加工"/> <input type="text" value="土木・建築"/>
適用製品	除雪ロボット, 建設ロボット, 掃除ロボット, レスキューロボット
目 的	雪, 瓦礫などの障害物を作業エリア外に排出・除去するための経路計画アルゴリズムと誘導制御方法を有するロボットシステムを提供する。
技術概要	<p>屋内掃除ロボットのようにロボット内部にゴミを取り込みながら作業する機器とは異なり, 雪や瓦礫などの大量・大型障害物を作業エリア外に排出したい場合, シューターやアームによる1回の作業では障害物をエリア外に排出できない場合がある。そのために, すでに障害物を撤去した場所に次の障害物を置き直しながら最終的に順次エリア外に排出する必要がある。</p> <p>本発明では, 作業エリア内に障害物が任意に点在する環境下においても, 最終的に障害物を全てエリア外に排出するための走行軌道計画アルゴリズムと, そのアルゴリズムと誘導制御機能を有したロボットシステムを提案した。</p> <p>その具体例として, 上記アルゴリズムと自動誘導機能を有した自動除雪ロボットを製作し, その有効性を確認した。</p>

技術移転等をご希望の場合は, 下記事項をご記入の上, 本用紙にてお申込みください。

(FAX, e-mail, 郵送いずれでも可。)

各担当コーディネーターからご連絡を差し上げます。

面談希望日時	<input type="text"/>
(ふりがな) 氏 名	<input type="text"/>
会社名	<input type="text"/>
所 属	<input type="text"/> 役職 <input type="text"/>
電話番号	<input type="text"/> FAX番号 <input type="text"/>
E-mail	<input type="text"/>
連絡事項	<input type="text"/>



【申込み・問い合わせ先】

日本大学産官学連携知財センター(NUBIC)

〒102-8275 東京都千代田区九段南4-8-24 日本大学会館

TEL:03-5275-8139 FAX:03-5275-8328 E-mail:nubic@nihon-u.ac.jp