

# NUBIC 知的財産情報開示

開示日：2016年4月25日

各 位

NUBIC 知的財産情報の要約を公開いたします。

技術移転等を御希望の場合は、ホームページの「[NUBIC 技術シーズ案件申込](#)」フォームからお申込みください。各担当コーディネーターから御連絡申し上げます。

「[NUBIC 技術シーズ案件申込](#)」フォーム：

[TOP](#)>[共同・受託研究](#)>[申込書／契約書](#)>[技術移転等をご希望の場合](#)>[WEB](#) から

出願番号  整理番号  担当者

表題	走行ロボット
発明の用途	災害関連ロボットおよび安全保障関連企業における実用化が想定される。
技術概要	本発明は、地下鉄や鉄道トンネル内等においてテロや災害が発生した際、現場の状況を撮像するため、レール上を走行し画像を取得及び発信できる装置に関するものである。
発明の効果	本発明においては、ベースフレームの左右両方の側端部に可動ユニットが各々設置されており、これらの可動ユニットが車輪を有すると共にベースフレームの前後方向に沿う軸芯を中心として回転可能とされている。このため、本発明によれば、2つの可動ユニットをベースフレームに対して回転することにより、各々の可動ユニットの車輪によってレール等の長尺部材を両側から挟むことができる。また、車輪の回転により滑らかにレール等の長尺部材に沿って移動することができる。【0017】 さらに、本発明においては、可動ユニットが、ベースフレームに回転可能に接続された脚フレームを備え、さらに脚フレームに対して揺動可能な車輪保持部によって複数の車輪が保持されている。このため、レール等の長尺部材が湾曲していた場合であっても、車輪保持部が脚フレームに対して傾くことにより車輪をレール等の長尺部材に常に押し当てて走行することができ、安定的に走行することができる。【0018】 また、車輪が地面等に接地するように可動ユニットをベースフレームに対して回転させることにより、レール等の長尺部材がない場合であっても地面に沿って走行することができる。このとき、脚フレームに対して揺動可能な車輪保持部によって複数の車輪が保持されているため、不整地であっても車輪を常に地面等に接地させることができ、不整地を安定して走行することができる。【0019】 このように、本発明によれば、レール等の長尺部材に装着してレール等の長尺部材に沿って走行することができる。また、レール等から離れ、不整地を走行することもできる。したがって、本発明によれば、レール等の長尺部材に沿った移動と、不整地での移動との両方を行うことができる。
技術分野	機械、ロボット工学
キーワード	災害、テロ、鉄道
国際特許分類	B62D 9/00



【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](mailto:nubic@nihon-u.ac.jp)