

旋回性に優れるカートロボット

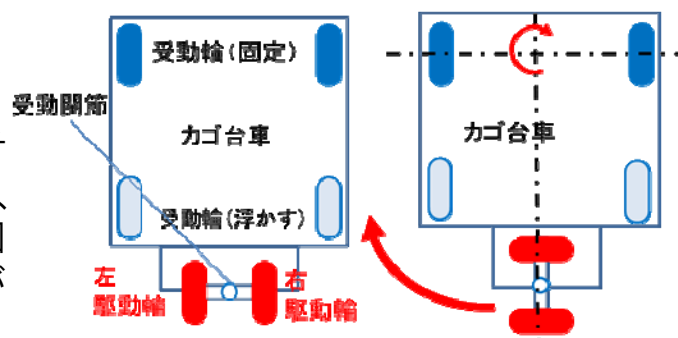
新技術の概要

カゴ台車を牽引する着脱式電動台車を提供する

直進のみでなく、ステアリングも電動化した台車である。旋回が楽にでき、ロボット全長を短くできる。様々なインターフェースが利用可能。

本発明の概要

従来の電動台車は直進方向のみ推進力を生成し、方向の制御は人力に頼って操舵するため長いアーム長が必要であった。本発明は、対向する駆動輪の軸上に受動関節を持つもので、操舵の方向・推進力ともに2つの電動車輪の回転速度を制御することで行う。作業者の負担がなく、人カインターフェースの選択により、作業者の楽なポジションを取ることができる。



本発明の構成(電動差動ステアリング)

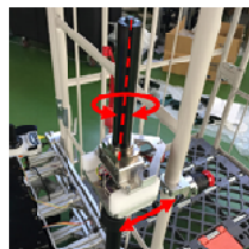
試作した着脱式電動台車



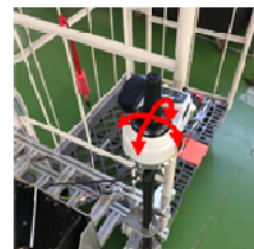
試作機(カゴ台車と接続)



試作機の2つの電動車輪・受動関節部分



縦ハンドル型
(横ハンドル型も可能)



ジョイスティック型

操作インターフェース

本技術のアピールポイント

- ・ カゴ台車の電動化 (電動台車着脱可能)
- ・ アームの短い電動台車

用途分野

- ・ 電動台車等

特許情報

発明の名称 着脱式電動台車

発明者 遠藤 玄, 藤岡 隆 (東京工業大学), 他4名 (4社)

出願 2016-169100

公開 2018-034633 (審査待ち)

本学整理番号 16T058



Tokyo Tech

お問い合わせ先:

東京工業大学 研究・産学連携本部

E-mail:yamagishi@sangaku.titech.ac.jp

TEL: 03-5734-7693 担当 山岸 勝明