



壁面登攀可能な水槽清掃ロボットの開発

キーワード レーザーエネルギー伝送、情報伝送

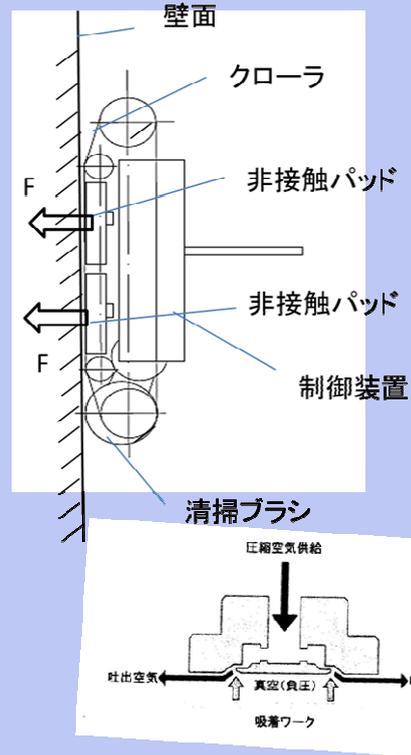
研究内容の概要：壁面登攀を行う、水槽などの清掃ロボットを開発しました。

壁面登攀

- ・空圧噴出での非接触吸引の活用
- ・非接触吸引しながら壁面登攀など移動ができる

簡易な制御で安定した登攀

- ・簡易な制御で登攀/移動が可能
- ・壁面の表面状態の影響を受けにくい
- ・ゴミや水を吸引することがなく安定した動作が可能



特長／効果

- 吸着/移動などの複雑な切り替え制御不要で壁面登攀実施
- 壁面の表面状態の影響を受けにくく安定した動作可能
- エア排出により負圧を発生するため、ゴミや水によるつまり等のトラブルのない信頼性が高い

利用／用途

- 稚魚養殖用の水槽の自動清掃
- プールの清掃
- ビルの壁面清掃
- タンクの内壁面清掃

知的財産権等情報

特許出願	特願2012-234732号
論文等	編

生物理工学部
先端技術総合研究所

土井 誠

連絡先：近畿大学 リエゾンセンター(KLC)

〒577-8502 大阪府東大阪市小若江 3-4-1
TEL:06-4307-3099 FAX:06-6722-0300

e-mail: klc@itp.kindai.ac.jp URL: http://www.kindai.ac.jp/liaison