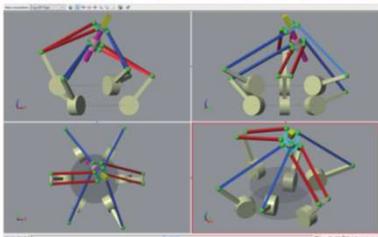
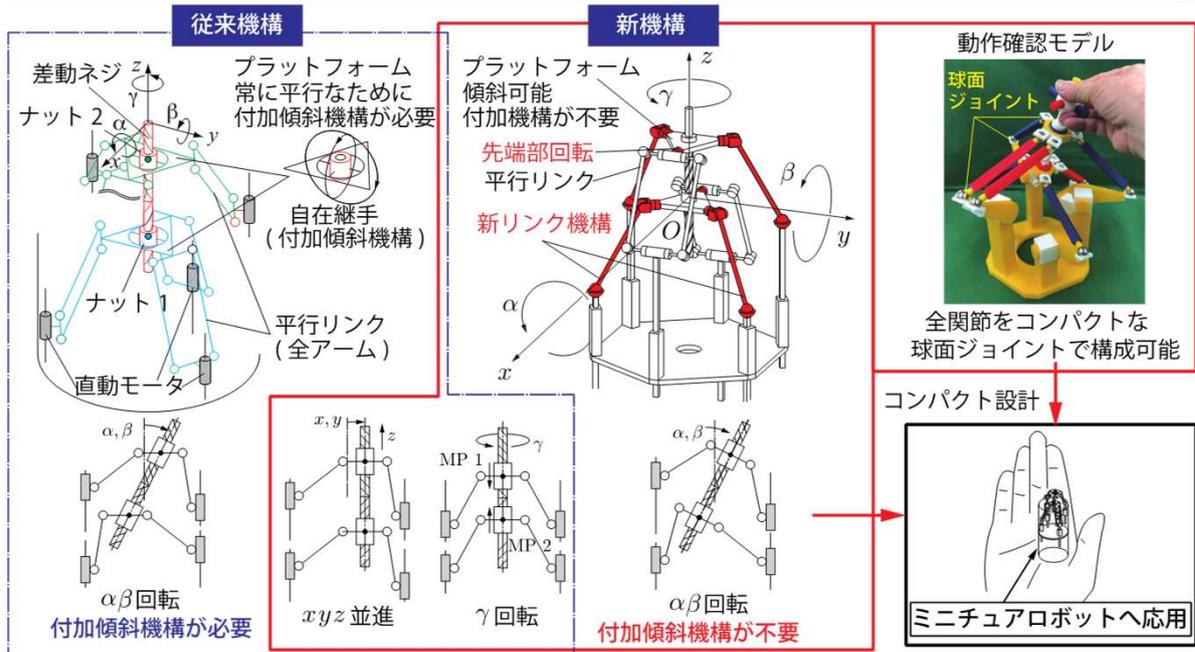




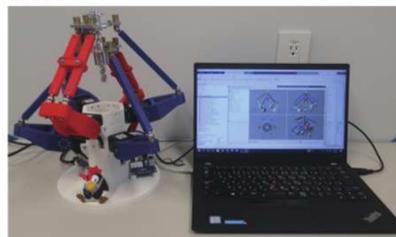
ミニチュア化に適した新しい2プラットフォーム・パラレルロボット機構

キーワード パラレルロボット、小型、多自由度、機構設計、差動メカニズム

斬新なアイデアによりミニチュア化に適した新しいロボット機構の設計に成功しました



数値シミュレーション (Simscape Multibody)



試作機 (DYNAMIXEL サーボモータ)

- ・ 本研究の動画 [YouTube](#)
- ・ YouTubeチャンネル [Kindai Univ. Harada Lab.](#)

特徴/効果	<ul style="list-style-type: none"> ・ 新しいリンク機構の構成により、付加機構なしでプレートの傾斜を実現 ・ 全関節をコンパクトな球面ジョイントで構成可能 → 機構全体のコンパクト化が可能: 親指サイズのミニチュアロボットへ応用する
利用/用途	<ul style="list-style-type: none"> ・ 通常サイズのロボット → コンパクトで部品点数少ない低コスト汎用ロボット: 工場内の組立作業などへ応用 ・ ミニチュアロボット → 狭所作業ミニチュアロボット: 手術ロボットなどへ応用

知的財産権等情報		理工学部 機械工学科	原田 孝
特許出願	特開2023-176402	URL	研究詳細 https://www.kindai.ac.jp/meikan/291-harada-takashi.html
論文等	講演1件, 論文1件(予定)		

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: 06-6721-2356

E-mail: klc@kindai.ac.jp
URL: <http://www.kindai.ac.jp/liaison/>