

ツインフレーム型歩行移動ロボット HEXA LEGS

SUSTAINable
Robotics

HEXA LEGSは、2群3脚式ツインフレーム型移動ロボットです。
従来の車輪型ロボットでは対応できない環境での移動を可能にします。大きなペイロードを持ち、RS232Cによる簡単なコマンドで自由度の高い移動を行うことができます。



HEXA LEGS荒地歩行

- 車輪型では困難な
大きな段差、斜面などを走破可能
- ロボットへはRS232Cで
簡単な移動コマンドを送るのみ



HEXA LEGS
階段歩行



HEXA LEGS階段歩行(上方から撮影)

- 1フレーム3脚、合計6脚の高い対地適応性
- 8自由度(並進+回転1軸+脚用6軸)のシンプル構造
- 最大歩行可能傾斜角度30度
- 乗越え可能段差45cm
- 傾斜センサ搭載のため、本体を常に水平に保持

HEXA LEGS スペック

重量	約30kg	最大歩幅	約30cm
全長	60cm	最大揚程	約45cm
全幅	60cm	最大登坂角	約30度
全高	90cm	最大歩行速度(平地)	2m/分
		最大搭載重量	約20kg

HEXA LEGSは、三菱重工業株式会社の社内アイデアコンテストから生まれたLAND MASTERを基に発明者の妻木氏の協力を得て、サスティナブルロボティクスが小型化・簡素化の改良を加え開発した実用機です。LAND MASTERは、同企業の有志がアングラで開発し、その実践的な構造・性能から山林地の急傾斜登降坂までできる4tの正規大型機(林野庁殿委託研究工事)にまで発展しました。



LAND MASTER-3

サスティナブル ロボティクス
ロボットシステムの提案と開発

〒225-0024神奈川県横浜市青葉区市ヶ尾町508-19-A
TEL: 045-507-6015 FAX: 050-3737-6376
Email: srcontact@sustainable-robotics.com
URL: <http://www.sustainable-robotics.com>