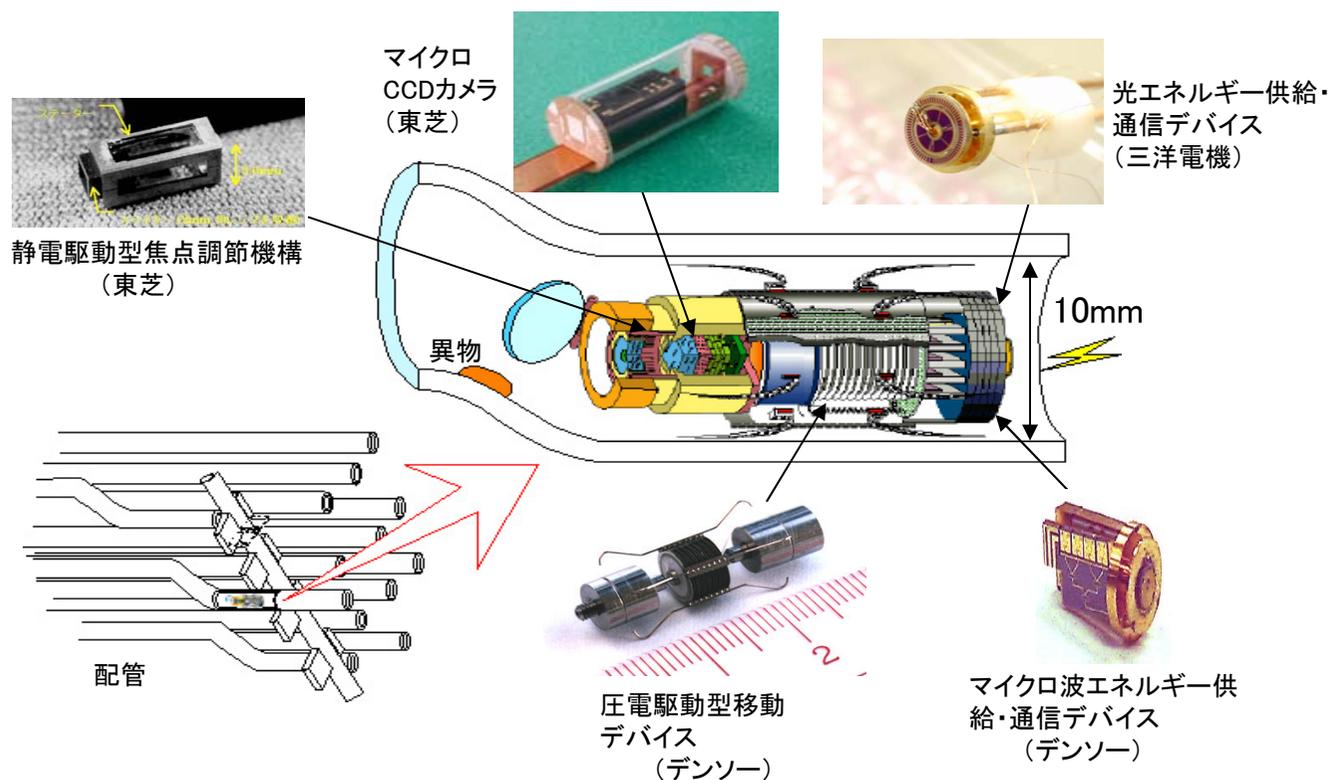


管内自走環境認識用試作システム



■研究概要

この試作システムは、湾曲部を含む金属配管内において、無索(ワイヤレス)にて、水平、垂直の移動を行い、周囲環境を認識し、異物等の検査を行う機能を持っています。

特徴は、無索での移動、エネルギー伝送、画像等の情報通信が可能なことです。

本試作システムにより、

(1)無索マイクロマシンシステムを実現するために必要な、機械、電気、熱という複数の物理的機能を統合したデバイスを実現する機能集積技術

(2)エネルギー・通信容量・時間という限られた資源を複数のデバイスで共有してシステム機能を発現するマイクロリソースマネージメント技術の研究開発を行っています。