

発明の名称	スレーブアームの制御装置	特許番号	特許第 7283767号
出願日	令和 2 年9 月29 日	登録日	令和 5年 5月 22日
特許権者	株式会社ゆめサポート南相馬	代理人	弁理士法人レクスト国際特許事務所
対象開発 テーマ	クローラー走行型ロボット	開発年度	令和元年度～令和二年度

〈特許の範囲〉

スレーブアームをマスターアームの動きに追従して動くように制御する第1動作制御部とサブコントローラーに対する操作に従って、スレーブアームの先端部を所定の方向に間欠的に移動させるように制御する第2動作制御部を備える。

サブコントローラーは、一対の第1操作部と操作部向き認識部を有し、操作部向き認識部は第1状態と第2状態とを認識し、第2動作制御部は第1状態にある場合には、スレーブアームの先端部を所定の基準面に対して奥行方向に向けて間欠的に移動させるように制御し、第2状態にある場合には、上下方向に向けて間欠的に移動させるように制御する。

