

## ロボット関連技術PRカード

### 1. 企業概要

会社名	ウラカミ合同会社			代表者名	浦上 不可止		
				窓口担当	浦上 不可止		
事業内容	吸着自走式作業ロボット研究・開発			URL	<a href="https://urakami.co.jp">https://urakami.co.jp</a>		
主要製品	研掃材 BlastRobot、超高压 WaterjetRobot、水中清掃 Robot、配管内面清掃 Robot						
所在地	〒234-0054 神奈川県横浜市港南区港南台 4-17-24						
電話番号	090-1857-0360 / 045-833-5033			E-mail	fks@urakami.co.jp		
資本金(百万円)	5	設立年月	2008年7月	売上(百万円)	20	従業員数	3

### 2. PR事項

#### 『大型構造物壁面・天井面の負圧吸着自走式作業 Robotic Device』

##### 【適用場所】

- 大気中の構造物の壁面・天井面・床面
- 水中の構造物の壁面・天井面・床面

LNG 貯蔵中のタンクの塗り替え作業中のロボット



##### 【構造】

■ 壁面に沿って自在に移動可能なロボット (Vacuum Crawler) に、壁面へ密着しかつ擦って移動できる、ボイラ炉壁などの凹凸面でも吸着可能な吸盤を装備し、かつ、吸盤内部には、研掃材噴射ノズル、超高压 Water-Jet ノズル、溶射ガンなどの作業ツールを装備し、かつ、研掃材噴射時などの作業時に発生する粉塵を吸引回収するための吸引ホースは地上配置の真空回収ユニットに連結されている。

##### 【負圧吸着力 F の計算】

吸盤外部の絶対圧力と吸盤内部の絶対圧力との差圧は約 0.03Mpa。吸盤の有効直径が 400mm の時の F は約 372Kgf

##### 【気中作業ロボットと水中作業ロボットの作業例】

構造物の包囲流体	吸盤内部の流体	吸盤内部における作業例
大気	大気	研掃材プラスト、超高压 Water-Jet、溶射など
大気	水	超音波洗浄、超音波探傷など
水	水	水中清掃、水中除染など
水	空気または窒素	水中溶射、水中溶接など

### 3. 特記事項 (得意技術以外に PR したい事項 例: 特許情報、応用分野、表彰・認定)

- 英文社名: URAKAMI LLC    ■ 関係会社: 有限会社浦上技術研究所 (<https://urakami.co.jp>)
- 特許検索: 日本国特許庁のサイトにては、キーワード【ウラカミ合同会社】にてご検索下さい。【国際知的所有権機関】(WIPO)と、【米国特許庁】(USPTO)のサイトにては、キーワード【urakami LLC】にてご検索下さい。
- 動画検索: YouTube のサイトにて、キーワード【urakami robot】にてご検索下さい。
- 「流れのある管内を走行し且つ該流れから動力を得るタービクロラ\_日本特許: 6967182」の製品化企業募集!