

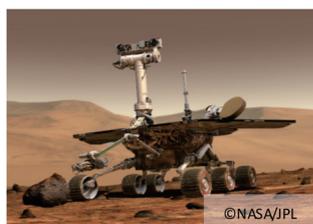


研究技術内容

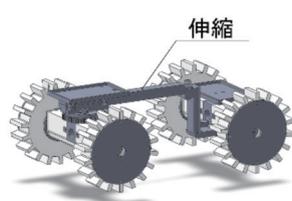
【主なテーマ】

- ・小型移動ロボットによる高斜度軟弱地盤の登坂性能向上
- ・車輪と軟弱地盤との相互作用に関する試験

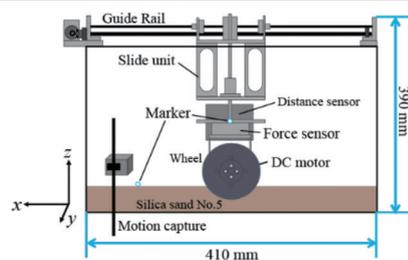
技術要点説明



移動ロボットの軟弱地盤上での走行悪化の解決



地盤のせん断力を利用した小型移動ロボットによる
高斜度軟弱地盤（30度）における低スリップ走行



車輪と地盤との相互作用に関する試験

産業への活用方向

- 雪上や災害地など自然地形で活躍できる小型移動ロボットへの応用
- 不整地軟弱地盤上における走行評価など

関係する大学・企業等

芝浦工業大学など

研究室概要

研究分野	ロボティクス・メカトロニクス、テラメカニクス（軟弱地盤と剛体との相互作用）
主研究テーマ	車輪沈下を用いた小型移動ロボットの開発・研究
主要キーワード	宇宙探査、テラメカニクス、Push-Pull Locomotion、軟弱地盤走行、群ロボット
研究室 HP	

特記事項

- シーズの熟度
テストベッドを製作し、走行性能を把握している段階です（基礎研究→技術開発段階）。