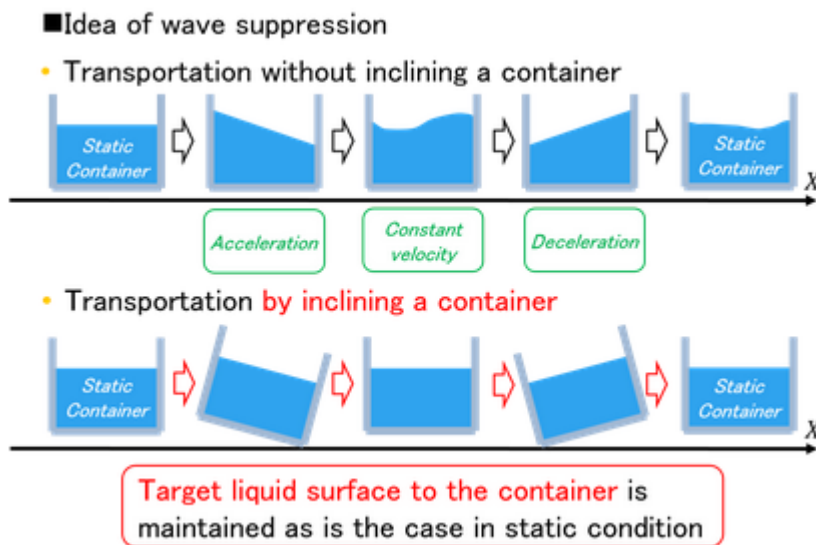


一人と社会に役立つロボットの実現を目指して

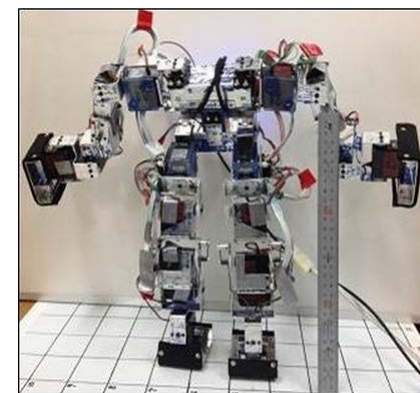
壁をよじ登れる小型二足ロボットやスケート運動のできる小型二足ロボットの開発を行っています。人にとっては小さな瓦礫や階段の段差も小型二足歩行ロボットにとっては乗越えがたい壁です。災害救援や家庭内見回りに役立つロボットには、不整地走破能力は不可欠です。また、スケート運動は平坦地の高速移動に有用です。さらに、今後、ロボットによる介護補助を考えた場合、液体の入った容器の運搬作業が重要になると考え、この作業の実現方法を研究しています。



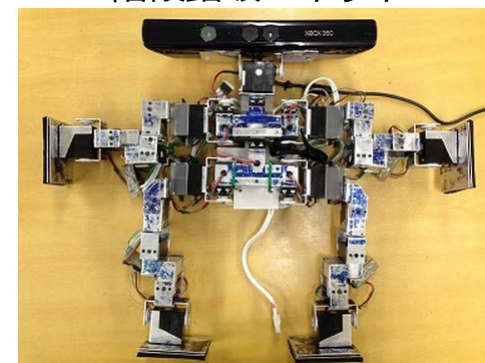
スケート運動の実現



液体入り容器の運搬



階段踏破ロボット



壁登りロボット