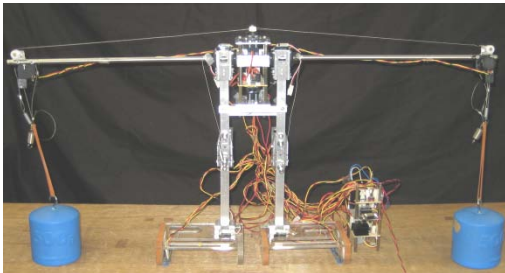


移動ロボットの力学・制御と応用

キーワード[移動ロボット, 歩行ロボット, 除雪ロボット]

教授 水戸部 和久

バネ振動系を使った 歩行ロボット制御

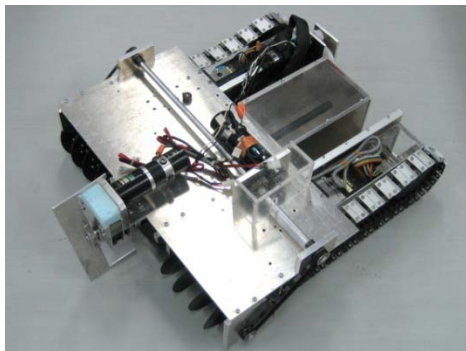


バネ振動系による床圧制御



非位置決め制御
歩行ロボット

小型自律除雪ロボットの開発



試作中の雪取り込み装置



ゆき太郎ロボット
(新潟県との共同提案)

内容:

- ①バネ振動系を歩行ロボットへ応用し,
 - ・重心移動なしで床圧中心(バランス)を制御し,
 - ・位置決め制御なしで歩行運動を発生します.タスクの記述, 制御の因果律, 材質も含めてロボットの運動について研究しています.
- ②低動力で長時間運転するタイプの除雪ロボットを目指した研究をしています. 雪を取り込む部分です. スクリューを低速回転させ雪を取り込みます.

分野: 機械システム工学
専門: ロボット工学

E-mail : mitobe@yz.yamagata-u.ac.jp
Tel : 0238-26-3230
HP : <http://mtb9.yz.yamagata-u.ac.jp/>

