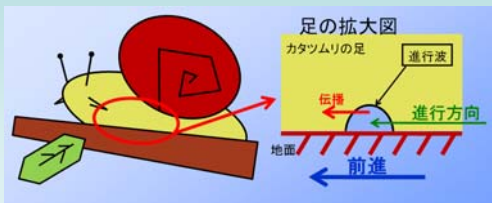
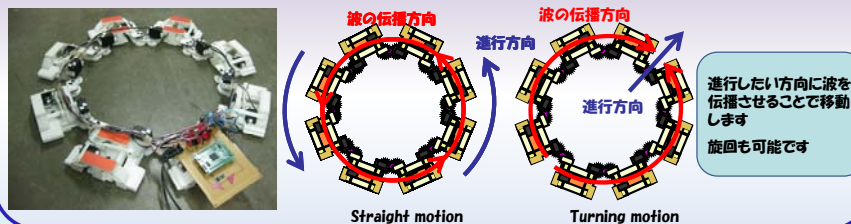


バイオメカトロニクス研究室

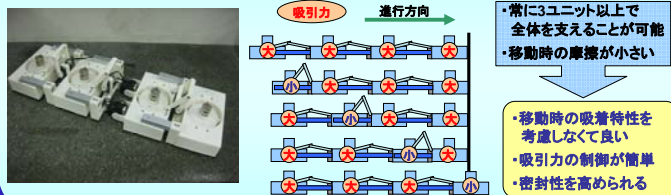
カタツムリ型ロボット



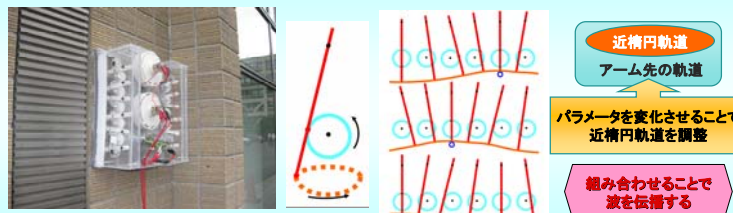
進行波型全方向移動ロボット (TORo II)



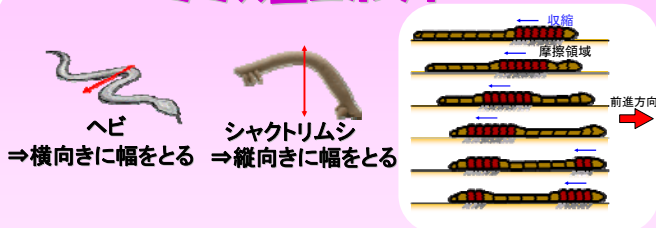
波動伝播型数面登攀ロボット (伸縮型)



波動伝播型数面登攀ロボット (スライダクランク型)



ミミス型ロボット



体節の伸縮を頭部から後方に伝播

蠕動運動の利点

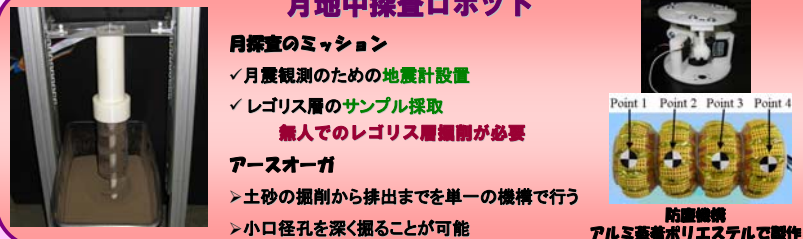
多点で接触するため安定している
移動に必要な空間が少ない

- 不整地などの困難な環境での移動が可能
- 管内など制限された環境での移動が可能

大腸内視鏡搭載型蠕動運動ロボット



月地中探査ロボット



アメンボ型ロボット

Hexapod Amphibious RobotII - HARo-II

アメンボの利点

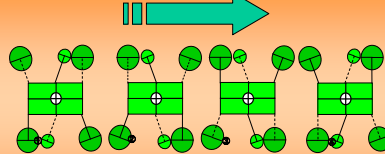
- 「不整地移動」
- 「高安定性」
- 「高機動性」
- 「水陸両用」



六脚水陸両用移動機構

- 水上、陸上での移動
- 浅瀬の航行
- 急旋回・急停止

陸上移動時



水上移動時

