

機械

二足歩行ロボット, 車輪型ロボット アーム型ロボットに触れてみよう

研究者

機械工学科 永田研究室

研究分野

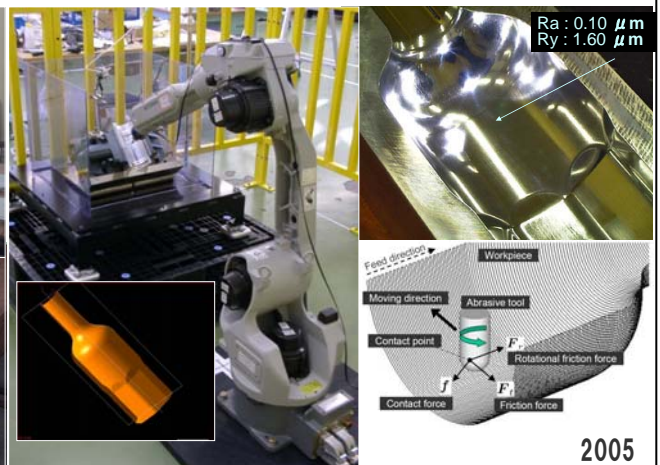
ロボット制御・応用

工作機械の持つ高精度な位置決め機能と、普段私たちが何気なく行っている感覚的な作業能力を併せ持つスキルフルな知的ロボットの研究を行っています。

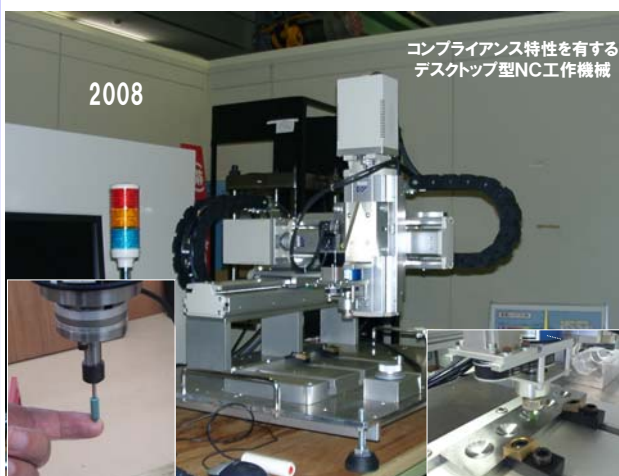
机の上で工作できる二足歩行ロボット, 車輪型ロボットを紹介します. 小型のロボットアームを実際に組み立て、コントローラで操作することで基本動作と運動の原理を学びます。



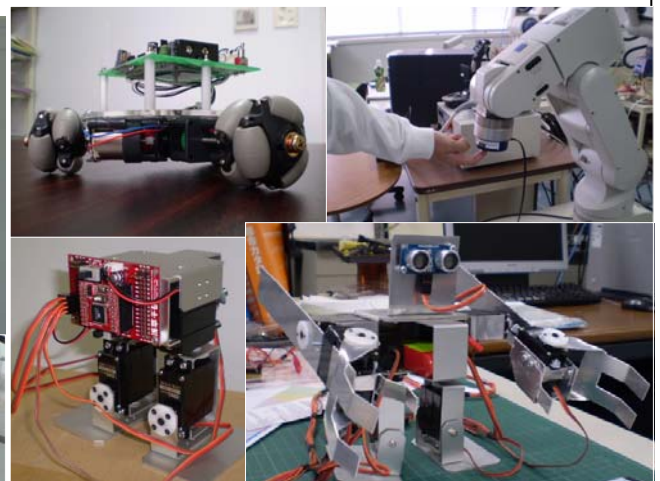
自由曲面を仕上げる3次元ロボットサンダー



機械加工後の曲面金型を仕上げるロボット



微細曲面を仕上げるために開発中の
デスクトップファクトリ



車輪型ロボット, アーム型ロボット
歩行ロボット