

ロボット技術特集

遠隔操縦ロボット(ロボQ)の 開発と施工効率化



桜島(野尻川)のスクリーンダムに
堆積した巨石の除去作業状況

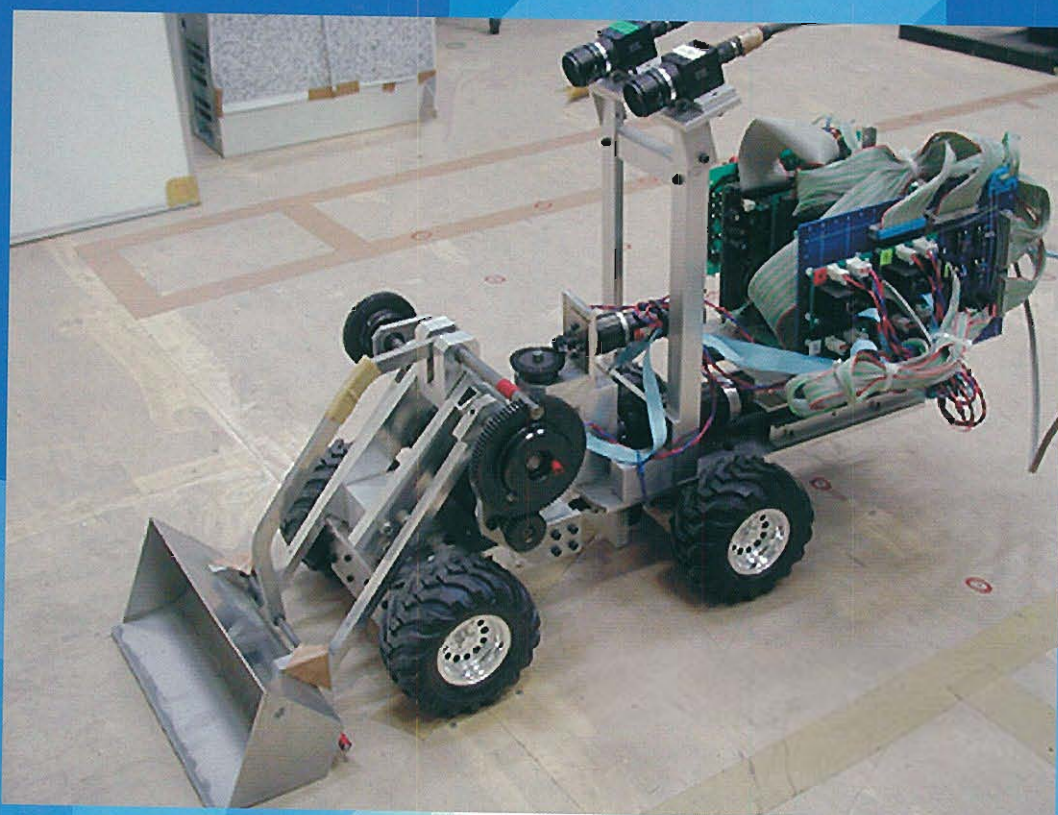
バックホウに搭載した遠隔操縦ロボット⇒



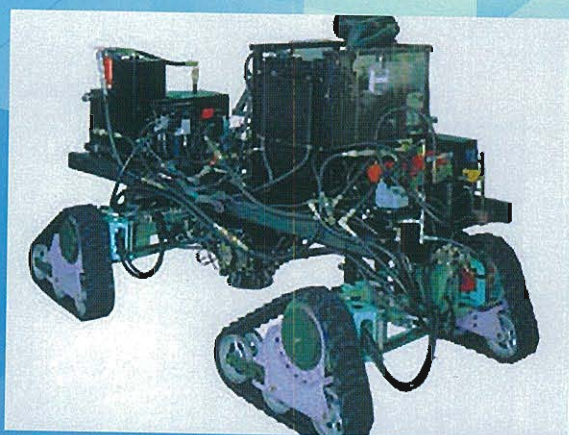
⇓ 遠隔操縦ロボットによる巨石除去作業中



CONET2003 アカデミー ロボットの開発状況



↑ホイールローダ型模型写真:山祇(やまずみ)研究会
(産業技術総合研究所、中央大学、筑波大学、東京電気大学)
ホイールローダの完全自動化システム研究 実験模型「山祇」



東京工科大学四輪ローラ走行型ロボットフィールドロボット「あるまじろ」↑



東京工業大学4足歩行型法面作業ロボット「TITANXI」⇒