

要旨

脚・車輪ハイブリッド式惑星探査ロボットの開発

西川 真也

本研究は惑星探査ロボットの開発を行うものである。この探査ロボットはローバ探査に使用される探査機のことである。本研究で開発するロボットは、未知の惑星を高速で効率よく移動することで惑星探査の時間を短縮することを目標としている。そのため、開発は移動機構を中心に行っている。今回の研究では、脚式移動機構と車輪式移動機構をハイブリッドさせ、目標を達成することを目指した。以下に現在の開発状況を報告する。

キーワード 惑星探査 ローバ探査 脚式移動機構 車輪式移動機構 ハイブリッド

Abstract

Development of planetary exploration robot of hybrid type of wheel and leg

Shinya Nishikawa

This research develops the planetary exploration robot. This exploration robot is an explorer used for the rover inquiry. This robot to develop in this research aims for shortening time of planetary probe by moving efficiently at high speed over an unknown planet. Therefore, I am developing mainly the movement mechanism. In this research, I aimed at achieving an aim by combining leg type mechanism with wheel type mechanism. I report on the development situation as follows.

Key words Planetary exploration, Rover inquiry, Leg type mechanism, Wheel type mechanism, Hybrid