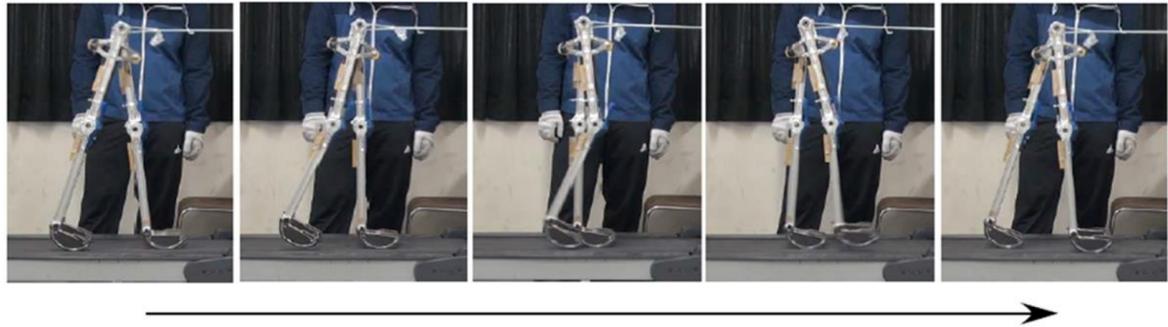


機械・精密システム工学科 学会発表

【発表者について】アンダーラインは本学教員、研究員および技術職員、○は発表者、※は大学院生、卒研究生または卒業生

学会名	ロボティクス・メカトロニクス講演会2017
演題名	受動歩行機による超高効率な水平面歩行の実現
発表者	○ <u>池俣吉人</u> ，※中山裕基，※新井翔太，※小林直也，佐野明人
内容	<p>受動歩行研究の自然な流れとして、受動歩行に基づいた水平面歩行ロボットの研究が多く行われている。その多くの歩行ロボットは、ロボット本体に動力をもつ。一方、本研究では、おもりを付けた紐で受動歩行機を牽引することで、水平面歩行を実現した。移動効率は、膝有りタイプの受動歩行のものよりも高く、超高効率な歩行となっている。なお、これらの成果は、H28年度の卒業研究（中山君，新井君，小林君）によって得られたものである。</p>
関連画像	 <p>The image shows a sequence of five frames of a passive walking robot. The robot is a bipedal mechanism with a central body and two legs. It is being pulled forward by a horizontal wire. The sequence shows the robot in various stages of its gait cycle, from a standing-like position to a full step. Below the sequence is a large black arrow pointing to the right, indicating the direction of movement.</p>