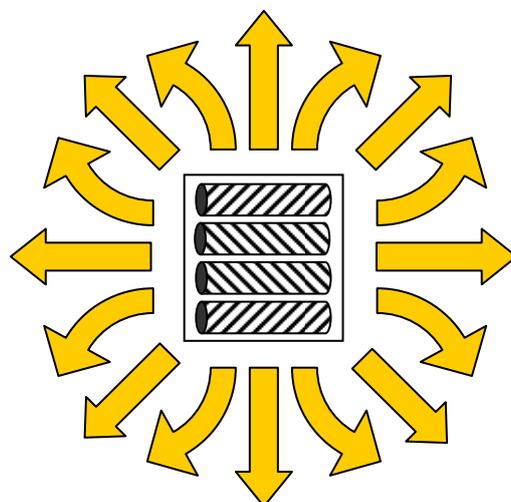


## 不整地作業ロボット —全方向移動機構の開発—



機体とコントローラ



移動可能方向



芝上スラローム走行(イメージ)

ステアリング機構を設けることなく、4本のローラの回転方向・回転数を個別に制御するだけで、軟弱な路面において全方向に移動可能な駆動機構

### 目次

表紙

不整地作業ロボット ..... 1  
平成 20 年度の事業計画 ..... 2

新設設備の紹介

中央研究所 ..... 3  
生活工学研究所 ..... 5  
機械電子研究所 ..... 8

研究会・講習会のお知らせ ..... 9  
トピックス  
ものづくりアドバイザーの紹介 ..... 10  
受賞の紹介 ..... 10  
知的所有権センターからのお知らせ ..... 11  
富山県工業技術センター  
テクノシンポジウム2008のご案内 ..... 12