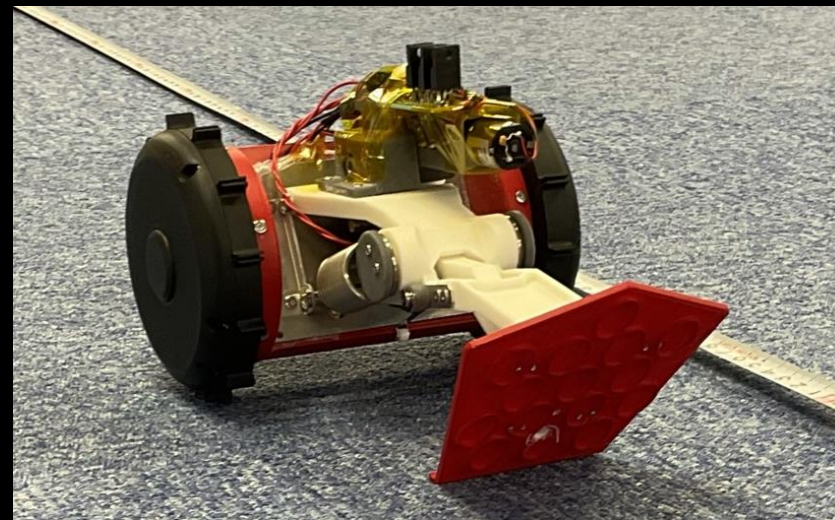


### 小型月探査ローバLEV (Lunar Excursion Vehicle)

組立て中のLEV Fright Model

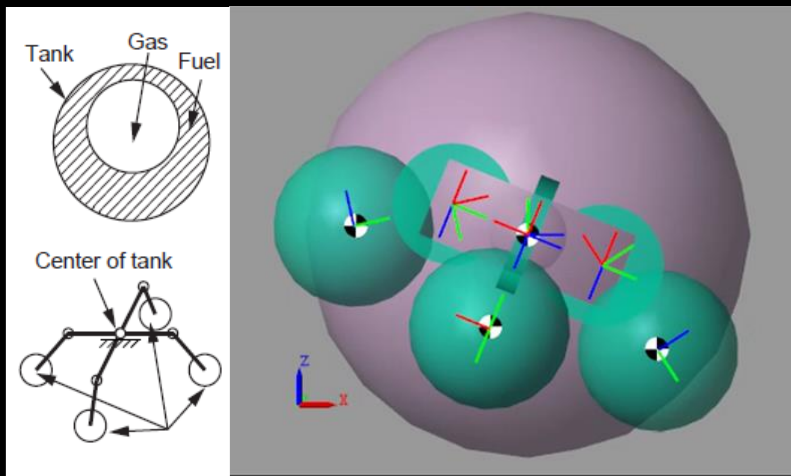
月探査機SLIMと共に月面に到達する探査ローバ、跳躍移動を実施。月面からの地球直接通信、自律移動、車輪による土質パラメータ取得法などについて研究を実施。  
JAXA宇宙科学研究所／中央大学と共同開発



### 小型二輪移動跳躍ロボット

機能試験モデルの動作実験の様子

建設現場などでの自律分散施工管理などに使用。小型化された跳躍機能や画像・UWBなどによる誘導制御に関して研究を進めている。  
中央大学／竹中工務店と共同開発



### 火星衛星探査計画MMXにおける着陸ダイナミクス解析

スロッシングのメカニカルモデルとMultibody-Dynamicsシミュレータへの実装例  
火星衛星探査計画MMXでは微小重力天体であるPhobosへの着陸時における探査機の挙動解析が重要視されている。探査機のスロッシングモデル構築、レゴリス飛散モデル構築などを担当。航空機実験や落下塔実験を通じた検証も実施。



### 高走破性サスペンション／車輪を有する移動ローバ

左) 圃場での動作試験 右) 岩石把持車輪の試験  
不整地における高い移動性能を達成するため、サスペンション機構や車輪に工夫を施した移動ローバを提案している。