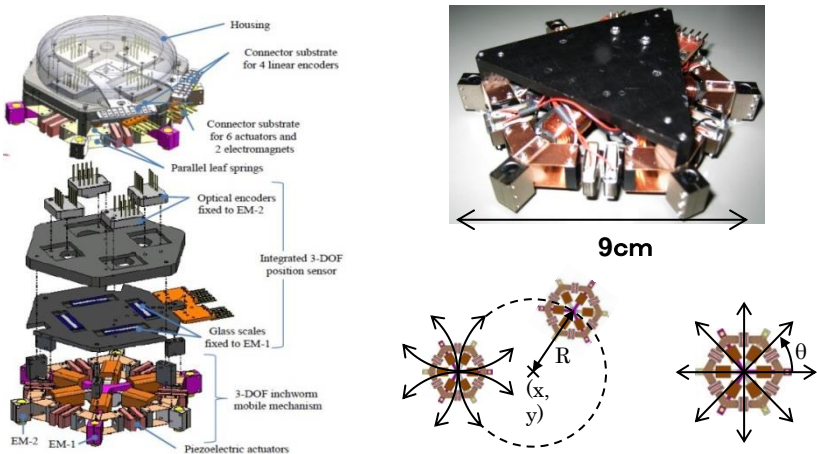
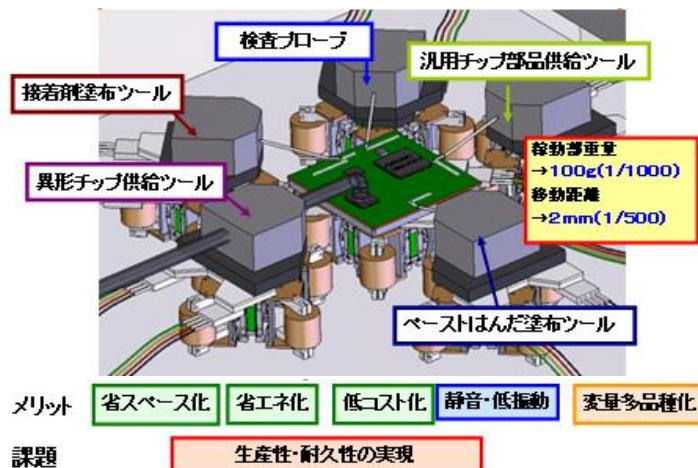


– 独創的な小さなロボット・メカニズムの研究と応用システムの研究 –

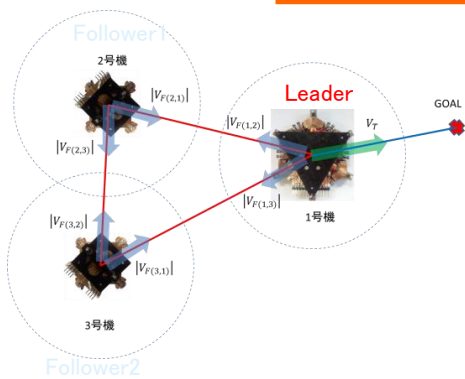
全方向ホロノミック精密自走機構



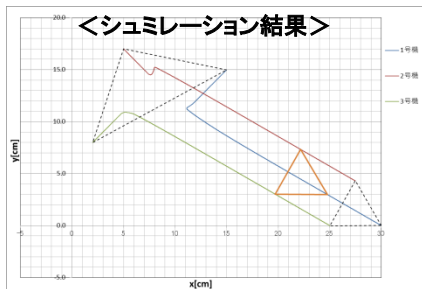
フレキシブル・マイクロロボット・ファクトリ



編隊制御・広域誘導

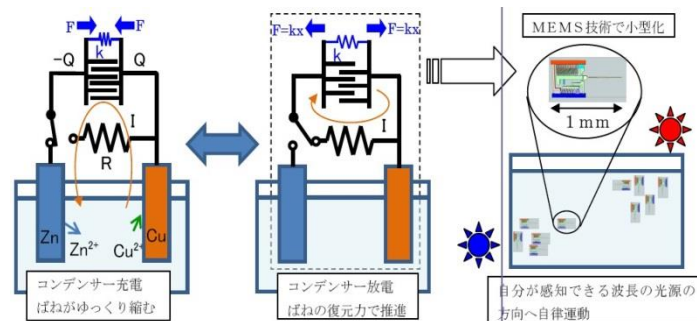


<正多角形編隊誘導の制御則>



$$V_{F(i,j)} = k \frac{D_{ij} - D_S}{D_{ij}} \cdot \begin{pmatrix} x_j - x_i \\ y_j - y_i \end{pmatrix}$$

自己創エネルギー型液中マイクロロボット



<エネルギー獲得と連続駆動の原理> <光の明滅と波長差による群制御>