



消防局と自衛隊とで公開防災訓練



梯子掛け動作の実現



俊敏かつ力強い

駆動系には
負荷感応
無段変速機



ドローンの
姿勢が崩れない
駆動系

飛行ロボットのための軽量高把持力 ロボットハンドの開発

高木 健 広島大学



着陸できない斜面や不整地でも**空中から物資を搬送できる。**