

2018年4月、日本工業大学は  
新しく生まれ変わります  
— 3学部6学科2コースへ —

基幹工学部

機械工学科

電気電子通信工学科

応用化学科

先進工学部

ロボティクス学科

情報メディア工学科

建築学部

建築学科

建築コース

生活環境デザインコース

新学部学科説明会  
OPEN CAMPUS

高校生／保護者の皆様向けの  
多彩なプログラムを用意しています。

7/15(土) 8/5(土) 6(日) 8/19(土)

11:00～16:30 ※詳細は本学Webサイトをご覧ください



2017年、大学設立50周年  
日本工業大学

埼玉県南埼玉郡宮代町学園台4-1

東武スカイツリーライン(伊勢崎線)・日光線

「東武動物公園」駅よりスクールバス乗車5分／徒歩14分

TRAIN LABO NO.4

先進工学部 ロボティクス学科 ロボット機構設計研究室

子供の頃に夢見た変形ロボット。  
その夢を形にした

「**極限作業用4足歩行ロボット**」の研究・開発!

極限作業用ロボットとは、災害現場などの極限環境で  
状況確認や捜索、除染などを担うロボットだ。  
極限状況下での移動は障害物の有無、  
障害物の大きさ等によって大きく異なる。  
どのような状況でも、確実に、  
そして高効率に移動できること、それが目標だ。

段差や悪路などの移動には歩行ロボットが適しているが、  
エネルギー効率が悪い。  
効率を良くするために、  
安定した歩行ができるモード、  
荒れた路面を大股で歩けるモード、  
凹凸が少ない部分を素早く歩行できるようにしたモード、  
そして滑らかな地面では足先の車輪で移動できるモードをつくった。  
脚の機構が変形すると、モードが切替わる仕組みだ。  
その姿は子供の頃に夢見た変形ロボットのようだ。

樋口勝 「先進工学部 ロボティクス学科 教授」



Webで  
動画を公開中!

NIT トレインラボ で検索!

車内の携帯電話のご利用マナーにご協力ください。