

# 壁面移動支援ロボット

早稲田大学  
WABOT-HOUSE  
研究所



## 壁面移動支援ロボット

壁面の保守や清掃などの作業を行うロボットの開発をしています。

これまでのロボットは、掃除機のように壁面と吸着することにより壁面で作業を行っていましたが、そのために、壁面の凹凸などにより吸着力が低下するため、ロボットが落下するというような問題があります。

我々は、壁面で作業するロボットをアームを用いて支えることのできる支援ロボットを開発を進めており、より安全に配慮した壁面で作業するロボットの開発を目指しております。

担当：応用物理学科 橋本研究室

