

移動ロボット応用サービスシステムを構築しませんか？
不整地に対応できるプラットフォームもあります！



和歌山大学
システム工学部応用理工学領域
〈教授〉中嶋 秀朗



見守り、点検、荷物移動、自動観測、

さらには農業、漁業の作業システムにも展開可能です。

不整地用途には特許化された四車輪機構を開発済みです！

