

# 研究計画書

車輪に依存しない段差踏破ロボットの開発

千葉工業大学 先進工学部 未来ロボティクス学科 米田研究室  
学生番号 21C1016 稲葉健

2024年4月16日

## 1 研究背景

一般的な車輪ロボットでは, 車輪半径の半分以下

## 2 研究目的

## 3 研究方法

## 4 スケジュール

## 5 期待される効果

## 6 大学院での抱負