

## 月面探査ローバ Moon probe rover

月面探査ローバのクローラ部  
地上走行性能テスト用として設計・  
製作  
宇宙環境に対応するため、履帯を  
含めて総金属性でありながら、滑  
らかな走行性能、軽量化を図って  
いる  
下図は実験装置



納入先  
JAXA様

# 最先端研究・開発のお手伝い to assist cutting-edge research and development.

### 設計・制御から機械加工、組立まで 自社一貫対応

- 高度加工技能  
70年にわたる熟練技能と最新工作機械  
複合加工機による同時5軸加工と  
CAD/CAMシステムの融合
- 効率化設計  
設計部門と加工部門の綿密な連携  
CAE構造解析・機構解析にも対応
- 積極的提案  
加工者の立場からも技術的アドバイス  
納期短縮・コストダウン可能

### 事業内容

- ・宇宙関連各種実験装置
- ・研究・開発用ロボット
- ・マニピュレータ
- ・医療用研究機器
- ・各種メカトロ装置
- ・航空機部品試作
- ・精密機械部品加工

### テザー伸展装置 Tether extension device

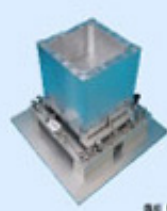


©JAXA

軌道上構造物や惑星探  
査に用いることを目指  
した小型軽量の伸展機  
構の地上実験機  
3本の伸縮のコイルの  
伸縮具合により先端の  
I/F板の向きを自由  
に変更できる

納入先  
JAXA様

### 超小型人工衛星分離機構 Cube-sat separation system



超小型人工衛星  
(Cube-sat)を、軌道  
上でロケットから切  
り放す衛星インター  
フェイスシステム  
※現在、試作中

製品化後の販売元  
株式会社アクセルスペース  
<http://www.axelspace.com>



### 全方向移動対応型搬送ロボット Omnidirectional motion robots



16個の小車輪が取り付け  
られた4つのディスクが  
駆動することにより、瞬  
時に全方向移動が可能  
左図の上半身は  
川田工業株式会社様の  
HRP-2V(ヒューマノイド'ロボット')  
右図は装置機構部

納入先  
東京大学 稲葉研究室様

お気軽に営業部までお問い合わせください。

<http://www.ono-denki.com>  
E-mail: [eigyouno@ono-denki.com](mailto:eigyouno@ono-denki.com)  
東京都品川区平塚2-4-17  
Tel: 03-3783-6781



株式会社 小野電機製作所