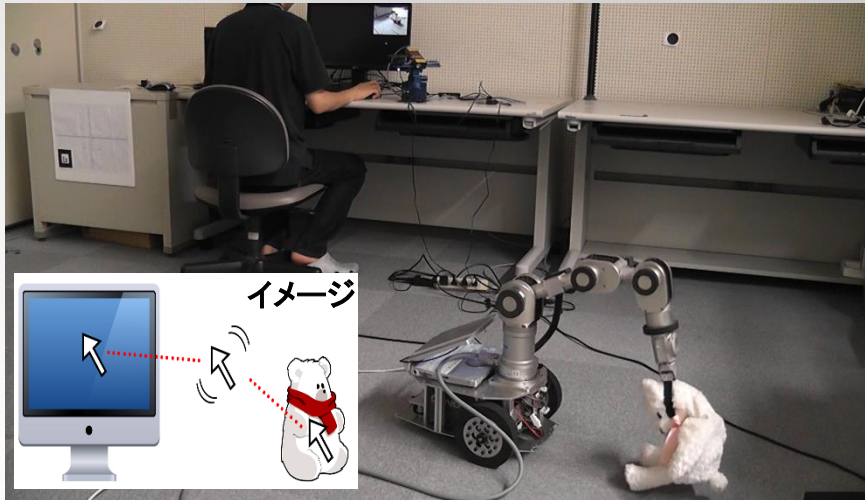


ロボティクス研究室のロボット紹介

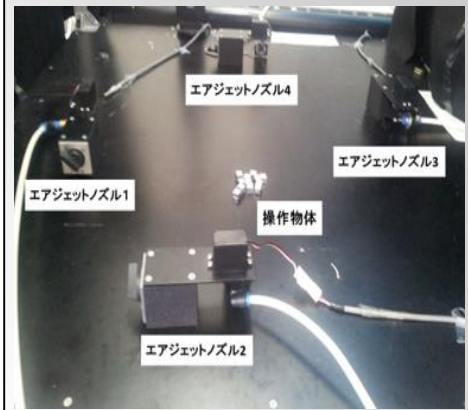
広島市立大学 情報科学研究科 ロボティクス研究室(720号室)

<http://www.robotics.info.hiroshima-cu.ac.jp/>



実世界インタフェース

PC上のマウスカーソルがディスプレイから実世界へ飛び出します。実物体を操作するための指示を、直感的にロボットに与えることができます。体の不自由な人を介護・支援するロボット用インタフェースとして利用可能です。

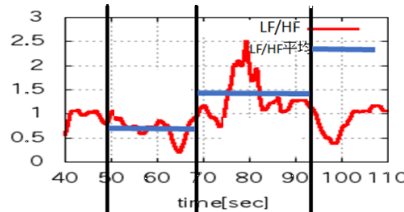
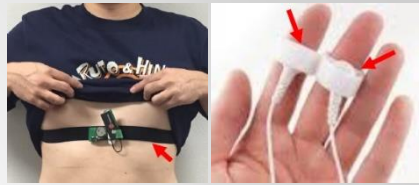


風による物体操作システム
複数のエアジェットを四方八方から吹き付け、非接触で物体を操作します。エアジェットノズルの角度と噴出量を制御することで物体の位置と姿勢を制御します。



プロジェクタロボット

カメラとプロジェクタを搭載した移動ロボットです。人間が必要とする画像映像情報を、家具・電気製品・壁等に投影して人間を視覚的に助けます。



自動運転時の安心感計測
現在の自動運転は利用時に不安になります。利用する人が感じるストレスを計測します。ストレス無く安心して利用できる自動運転を実現します。



複数移動ロボットの協調
複数台のロボットが協調して働きます。災害救助などの危険な場所で作業することを目的にしています。