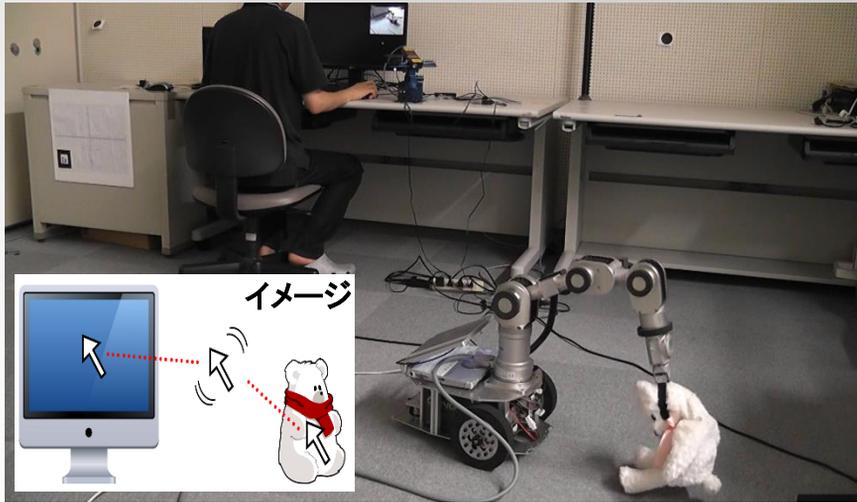


ロボティクス研究室のロボット紹介

広島市立大学 情報科学研究科 ロボティクス研究室(別館609号室)

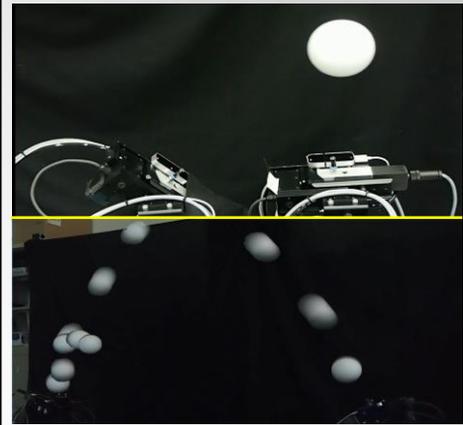
<http://www.robotics.info.hiroshima-cu.ac.jp/>



イメージ

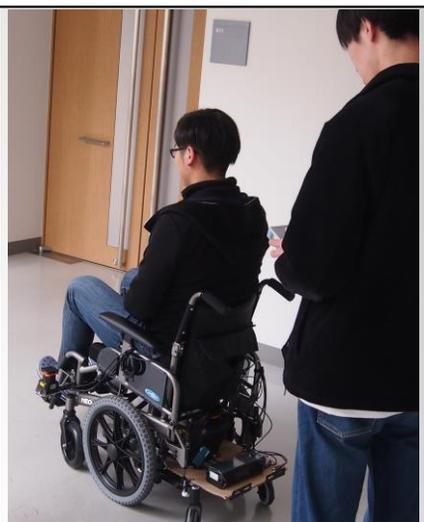
実世界インタフェース

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

2つのエアジェットの角度と噴出量を制御することで、物体を三次元空間上で保持し、バケツリレーのような受け渡しやキャッチボールのような搬送を実現します。



車いすロボットの安心制御

目的地まで自動で連れて行ってくれる車いすロボットの研究を進めています。周囲の状況を理解し、乗っている人が安心を感じる制御を実現します。



快適な自動運転の実現

ドライバーの負担が少ない自動運転の研究を、自動車メーカーと共同で進めています。心拍や発汗を利用してドライバーのストレスを計測し快適さを検証します。



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。