

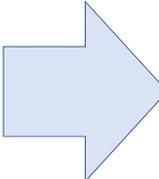
ロボティクス研究室

～ ロボットを創る，動かす，考える ～

柴田 昌明・風間 恵介

目指すもの

【実社会に貢献する近未来ロボットの研究開発】

- 歩行するロボット
 - 機能の高い自律カメラ
 - 義足への技術応用
 - 完全自動運転車
- 
- 生活空間でのロボット共生
 - 安全・安心な社会システム
 - 介護・福祉への貢献
 - 安全安心な交通社会

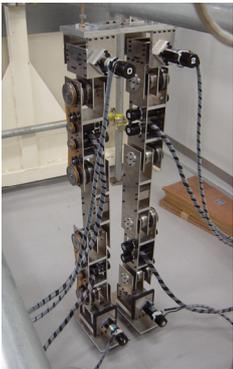
ロボット技術（制御，センサ，メカニズム）をフル活用した新しい装置を創造し，実証を通じて社会に貢献します。

研究室の成果

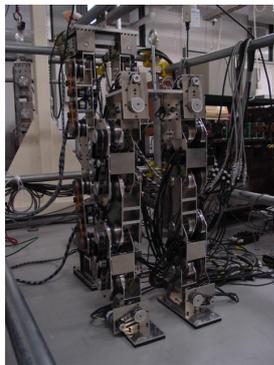
学生自身が，設計・製作・プログラミングします。

【二足歩行ロボット】

脚長110cmの大型自律歩行ロボット

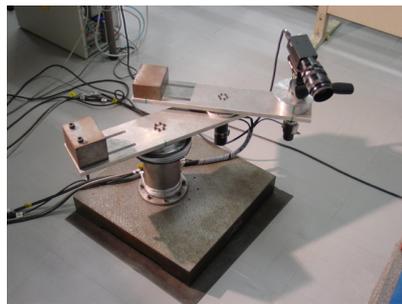


全14関節を同時制御する自律歩行ロボット



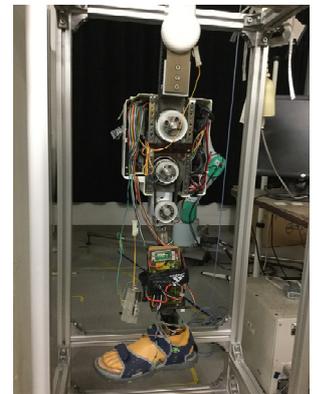
【ビジュアルサーボシステム】

自律的に判断して向きと位置を制御するハイスピードカメラ



【股義足ロボット】

人体にマッチさせた歩行動作股義足



さらなる研究

一緒にロボットを開発しましょう

【多脚ロボット】

全長150cm，全幅110cm，6脚の大型歩行ロボット



【移動ロボット】

カメラを搭載し，ノートPCで制御される移動ロボット



【ステレオビジョンロボット】

高速度カメラを2台搭載した高速追従視ロボット



【物体認識技術】

自律的にのぞき込む動作で三次元情報を認識する

