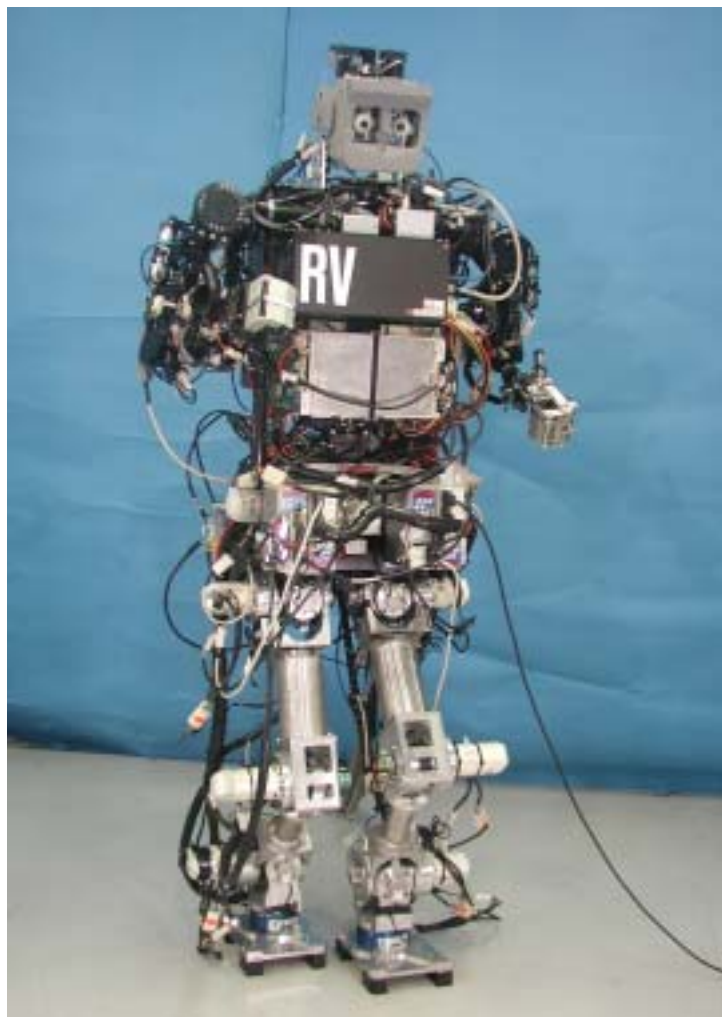


WABIAN-RV (ワビアン)

早稲田大学
WABOT-HOUSE
研究所



WABIAN-RV

WABIANシリーズは全身運動可能なヒューマノイドロボットであり、1996年から2001年に人間の運動メカニズムの解明および人間と共生可能なロボットの研究を目的として開発が進められた。

これまでに、安定した動的歩行や、足首関節にコンプライアント制御を用いたリアルタイム安定化歩行、追従運動による人間とのダンス、全身を用いた感情表現を伴う歩行などが実現されている。

最新型であるWABIAN-RVは、様々な運動をキーボードからだけでなく、視覚・音声情報から教えることができる。

担当：総合機械工学科 高西研究室

