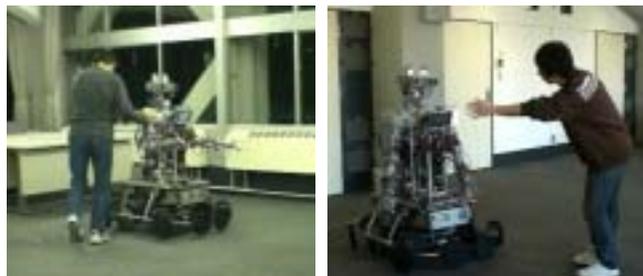
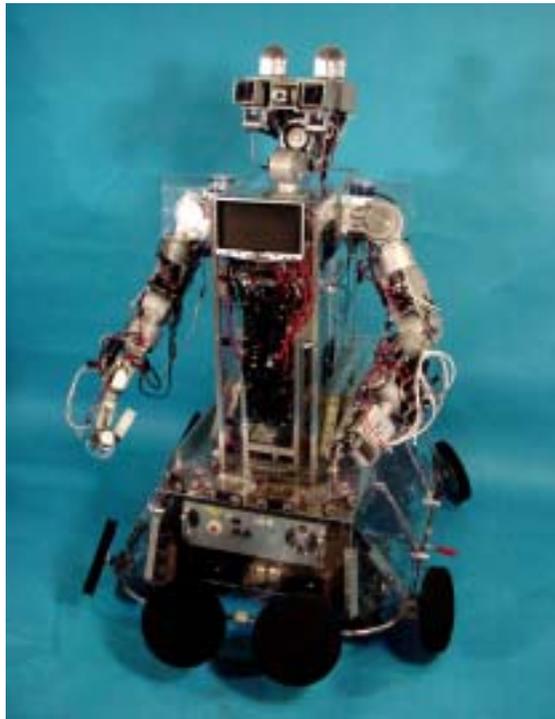


# WAMOEBA-3 (ワメーバ・スリー)

## コミュニケーションロボット

菅野研究室では、人間とロボットとのコミュニケーションを研究するためのプラットフォームとして、WAMOEBA-3の開発を行っています。  
このロボットは、上半身は人型、下半身には善方向移動台車を搭載しており、全身のセンサを用いて、多種多様な動作を実現できます。



連携企業：(株)幸栄精機(羽島市、金型) ロボット開発  
(株)ユタカ電子製作所(羽島市、制御機器) 電子回路

大きさ	1316(H)x825(L)x656(W)	
重量	130kg	
速度	3.5km/h	
外部自由度	Neck	2
	Vehicle	3
	Arm	6x2=12
	Hand	1x2=2
内部自由度	Cooling Fan	4
外部環境センサ	視覚	CCDカメラx2
	音声入力	マイクx2 (音源定位)
	音声出力	スピーカ (音声合成)
	距離	超音波距離センサ x8
	接触	接触センサ x8
	関節負荷	歪ゲージ式トルクセンサ x12 6軸力覚センサ x2
	把持物体検出	赤外線センサ x8
	その他	焦電型赤外線センサ x3
内部環境センサ	バッテリー電圧	電圧センサ
	バッテリー電流	電流センサ x2
	回路温度	温度センサ x4
CPU	Pentium 4 (3.2GHz) VR5500-ATOM x 6	
オペレーティング・システム	Linux	

担当：総合機械工学科・菅野研究室

