



屋外自律移動ロボット

自動走行可能なロボットの開発を行っています。地図とGPSおよび距離計測装置を用いて、最適な移動経路を算出します。地図とGPSを用いることで、現在地から目的地までの最短距離の移動経路を求めることができ、距離計測装置を用いることで、障害物の検知が可能となります。

この2つの利点を生かすことで、障害物を回避しながら、自動的に目的地まで到達することができます。このロボットを車椅子などに応用することで、搭乗者の安全を確保しながら目的地まで自動的に到着することが可能になります。

担当：岐阜研究所(橋本研究室)
大田助手

連携企業：
(株)ESP企画(羽島市、制御基板) ロボット制御基板開発製作、近赤外カメラ
(株)今仙技術研究所(愛知県、車椅子製作) 車椅子ベースの移動ロボット相談

