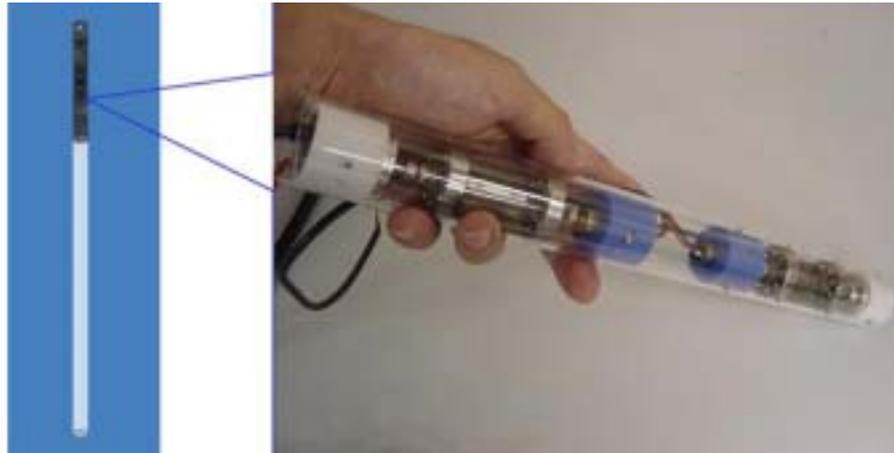


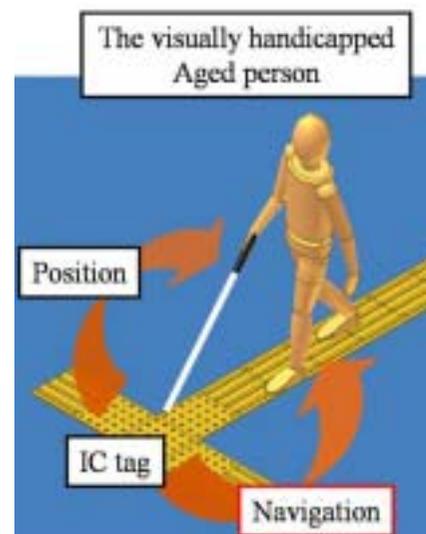
移動支援ナビゲーションロボット

早稲田大学
WABOT-HOUSE
研究所



移動支援ナビゲーションロボット

現在日本に約30万人いるとされる視覚障害者は、他の障害をもつ方に比べ外出頻度が少ない傾向にある。そこで、視覚障害者誘導用ブロック下に埋設されたICタグより地図情報を読み取り、目的地までの経路をナビゲーションする外出支援ロボットを開発する。本研究では、視覚障害者が普段外出時に携帯する白杖に搭載する、力覚提示インターフェースを開発した。視覚障害者を被験者として開発したインターフェースを用いて前後左右の4方向を指示した結果、正答率が95%以上という結果が得られた。



担当：総合機械工学科 藤江研究室

