

研究タイトル：

## 分散移動ロボットのシステム構築に関する研究



氏名：川上 誠 / KAWAKAMI Makoto E-mail: kawakami@numazu-ct.ac.jp

職名：教授 学位：工学修士

所属学会・協会：日本ロボット学会、情報処理学会

キーワード：画像認識、画像理解、画像計測、エージェント

技術相談

提供可能技術：

- ・分散移動ロボット用の画像処理システムの構築
- ・二足歩行ロボットにおける歩行のシミュレーション
- ・TJ3B(ダイセン電子工業)、LEGO MINDSTORMS などを用いた小・中学生向けのロボット教室の開催経験豊富

### 研究内容： 分散移動ロボットのシステム構築に関する研究

分散移動ロボットシステムは、ロボット間の情報の共有や処理の分散により、単体の移動ロボットでは実現できない多くの機能を提供できることから災害救助など数多くの分野でその実用化が望まれています。分散移動ロボットシステムにおいてシステムの目的を達成するためには、個々のロボットがセンサ等からの情報に基づき、リアルタイムで状況を把握し、協調動作することが要求されます。

本研究では、分散移動ロボットシステムの構築に際して問題となる技術的な課題を検討することによって分散移動ロボットの研究を進めています。

現在、ロボカップジュニアのサッカー競技やレスキュー競技の教材作成を主なテーマとしています。

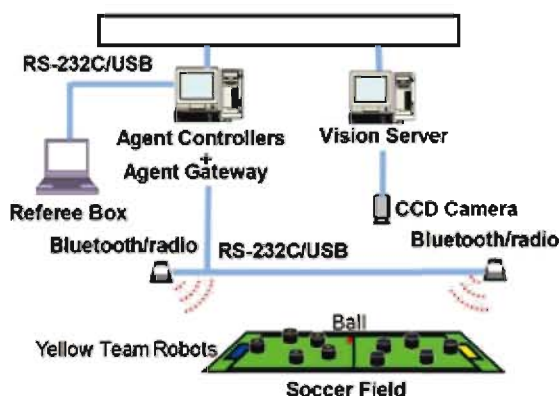


Fig.1 Soccer Field

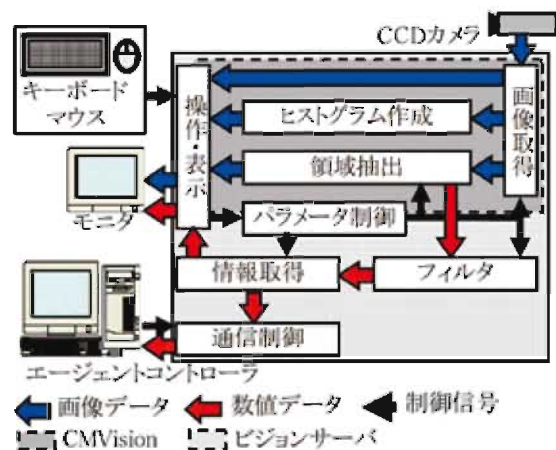


Fig.2 Vision Server System

### 提供可能な設備・機器：

#### 名称・型番(メーカー)

Windows ノート PC	
ダイセン電子工業 小型移動ロボット TJ3B	
GigE カメラ	
小型二足歩行ロボット	
その他 ロボット多数	