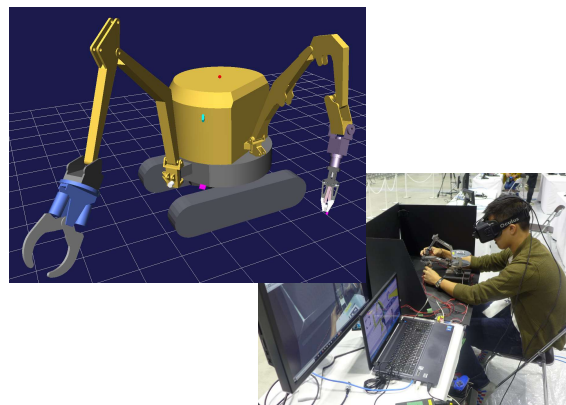
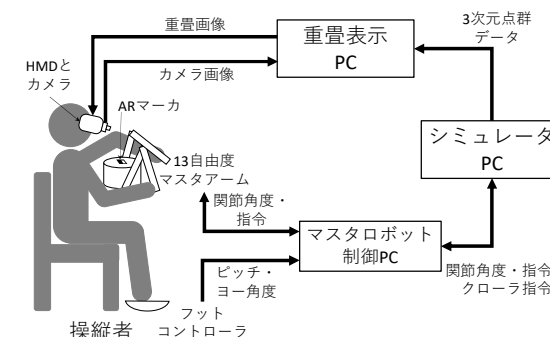


ODENS (日本)

開発のポイント



ロボットは、標準モデルのDouble Armにカメラ等のデバイスを追加したものをしている。一方、操縦システムは、我々が提案する「三人称視点ARマスタスレーブ方式」を実証するために独自に開発したものである。この方式は、3次元センサのデータとマスタアームをAR技術を利用して重畳表示する操縦インターフェースである。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】2016年にヒト型ロボットの研究の一環としてJVRCに出場。未知狭隘環境における遠隔操縦の困難さを実感し、「三人称視点ARマスタスレーブ方式」を提案。それを実証するために、WRS2018に出場。3位に入賞したものの提案方式は十分に活用できず。今回、ROSを導入しシステムを改良して再挑戦。

【今後の展望】点群データの効果的な表示方法やマーカなしの重畳表示について取り組みたい。また、実際のロボットの遠隔操縦で提案方式を検証したい。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	升谷 保博	大阪電気通信大学 教授	ロボティクス・メカトロニクス
操縦系	森下 英治	大阪電気通信大学 大学院 博士前期2年	コンピュータサイエンス、遠隔操縦に関する研究
表示系	秋元 裕貴	大阪電気通信大学 大学院 博士前期1年	コンピュータサイエンス、遠隔操縦に関する研究
表示系	好宮 侑輝	大阪電気通信大学 3年	情報学、遠隔操縦に関する研究



連絡先

大阪電気通信大学 升谷研究室 メール：odens.oecu@gmail.com

HPなど

<https://www.facebook.com/MasutaniLab/>