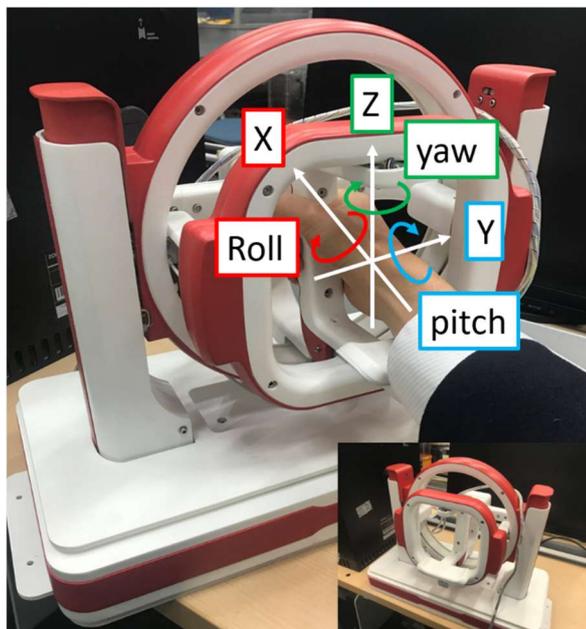


助成対象研究の紹介文

ロコモティブロボット用ハプティックデバイスの知的制御

東京工業大学工学院機械系 講師 三浦 智

遠隔で操作するロボットの需要が急速に高まっている。ドローンによる橋梁の点検や、内視鏡による身体の検査、宇宙ステーションのドッキングなどである。これらの遠隔操作ロボットの多くは、移動(ロコモーション)を想定されている。これらの移動ロボット(ロコモティブロボット)は、ジョイスティックなどで操作される場合が多く、立体的な操作において必ずしも直感的に操作しやすいとは限らない。本研究では、ロボットを直接掴む感覚で操作できるように、直交座標系に合った操作空間を有するインタフェースを独自に開発し、その知的な制御を研究している。



【実用化が期待される分野】

ロボット、医療福祉機器、宇宙開発、自動車、ドローンなど