



佐藤 雅紀

Sato Masanori

講師

【所属】

総合情報学部総合情報学科知能情報コース
大学院工学研究科
新技術創成研究所

キーワード

移動ロボット／水中ロボット
／案内ロボット／警備ロボッ
ト／画像処理／福祉機器／電
動車椅子／歩行支援／
3D-CAD

保有機器・装置

車輪型全方位移動ロボット（陸
上移動ロボットのプラットフ
ォームとして利用可能）
NC 工作機械（3D-CAD の設計
データを切削）

技術相談／共同研究が可能な研究、概要

1) テーマパーク等商業施設における案内ロボットの開発

テーマパーク等の商業施設において、施設の位置の案内や、当日のイベントのアナウンス等を行うロボットを開発する。移動機構の開発、利用者の音声を認識する機能、周囲に危害を加えない安全設計などが必要となる。

2) 沿岸域調査ロボットの開発

水中は人間にとって危険な環境である。人の代わりに港湾内等を調査するロボットを開発する。調査目的に応じてカメラ、水質センサなど搭載するセンサを変更する。ロボットは自律型または遠隔操縦型の両方を想定している。

3) 福祉機器の開発

福祉機器は人間を補助するためのものであり、人間を主体として動作する。これまで培ったロボット技術を応用し、例えば電動車椅子のインターフェースや運動制御、上腕の運動補助、歩行支援の応用が考えられる。



車輪型全方位移動ロボット



NC 工作機械

応用分野、想定される用途

- ◇ 案内ロボット、警備ロボット
- ◇ 水中構造物の調査、水質調査、下水道管等の調査
- ◇ 電動車椅子、上肢補助具、下肢補助具

関連HP

<http://www.it.nias.ac.jp/sato/>