

自律移動ロボットビーゴ（ロボット用 OS、環境認識機能など基礎研究用）

手軽に持ち運べる安全サイズ（L:300,D:338,H:240 [mm]）、重量：約 3[kg]

速度：60 [cm/s]、登坂能力：10 [deg]

自律移動ロボット「山彦」の走行制御系と軌跡指示方式。

開発環境はノート PC。

研究例

- ・実環境におけるナビゲーション
- ・自己位置推定と環境地図の同時実行（SLAM）
- ・移動ロボットの（動的）障害物回避
- ・画像による環境認識とナビゲーション
- ・複数台の自律ロボットによる協調動作
- ・その他移動ロボットのための要素技術開発と応用システム開発

