

日常活動型ロボット Robovie-IV (ろぼびーふぉー)

日常環境で活動し、私たちと自然に対話することができるロボットの完成形を目指し、これまでのRobovieの技術を統合することが可能なハードウェアとして新しいロボットRobovie-IVを開発しました。

これまでのRobovieの機能



<Robovie-II>
基本コミュニケーション機能



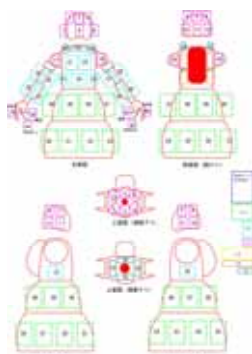
<Robovie-IIS>
触覚コミュニケーション



<Robovie-III>
バランスを取る自然な動作

New!

Robovie-IV ろぼびー ふぉー



柔らかい皮膚と
全身触覚

自由度： 頭部 3自由度 (眼 各2自由度)
腕部 各4自由度
車輪 2自由度
補助輪上下動 1自由度

センサ： 全方位視覚センサ 1個
カラーCCDカメラ 2個
マイクロフォン 2個
触覚センサ 全身52箇所
姿勢角センサ 1個

移動機構： 同軸2輪倒立振り子移動機構と
補助輪付き6輪移動機構の切替

内蔵PC： CPU:Pen-4 2.4GHz OS:Linux

電源： DC 24V (Ni-Cd電池)



動的に補助輪を切り替えられる
同軸2輪倒立振り子移動機構



人に似た頭部

本研究は情報通信研究機構の委託研究「超高速知能ネットワーク社会に向けた新しいインタラクション・メディアの研究開発」により実施したものです。

お問合せ先: ATR 知能ロボティクス研究所 光永法明 (mitunaga@atr.jp)

ATR