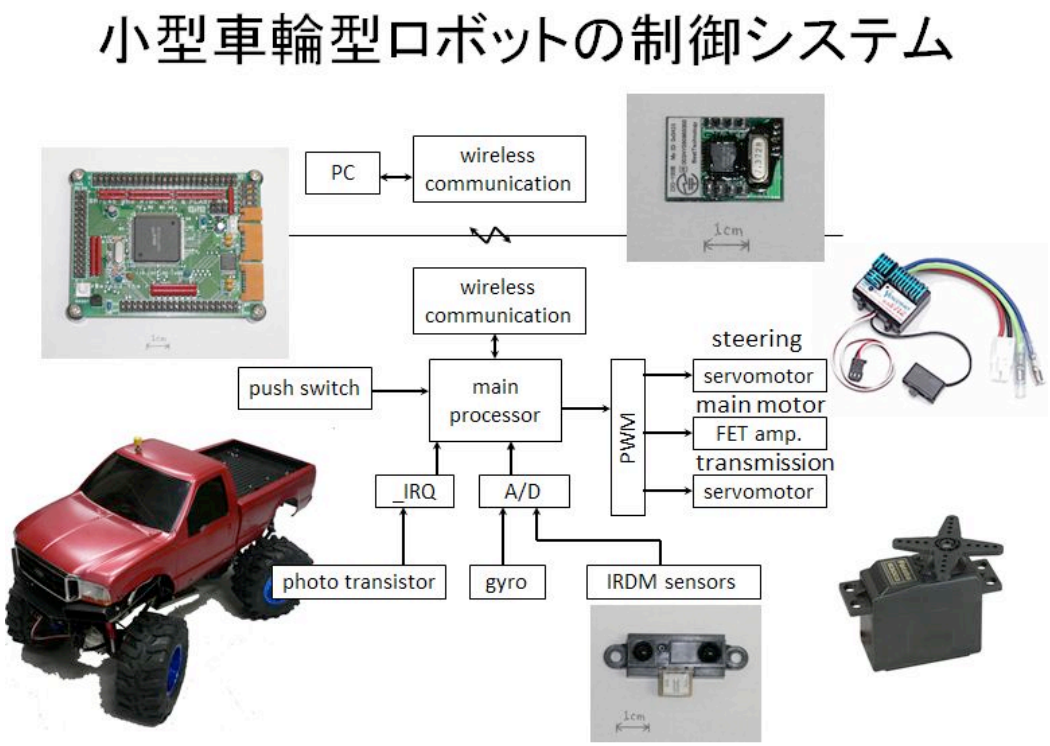
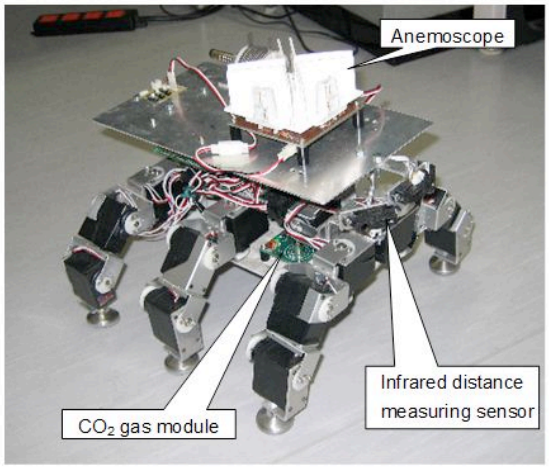
- 第８回　　フィールドロボティクス

農業分野、特に屋外で作業する機械の自動化・ロボット化に関する研究を紹介する。具体的には、稲や小麦を収穫する自脱コンバインを改造し、GPS を航法センサとして自律走行しながらロボット収穫を行う研究、小型車輪型ロボットによるトウモロコシ畑での自律走行、および六脚歩行ロボットによるガス源探索行動に関する研究について説明する。



六脚ロボットによるガス源探索

- マイコン制御
- バッテリー駆動
- 18関節
- ガスセンサ
- 風向センサ
- 赤外線近接センサ