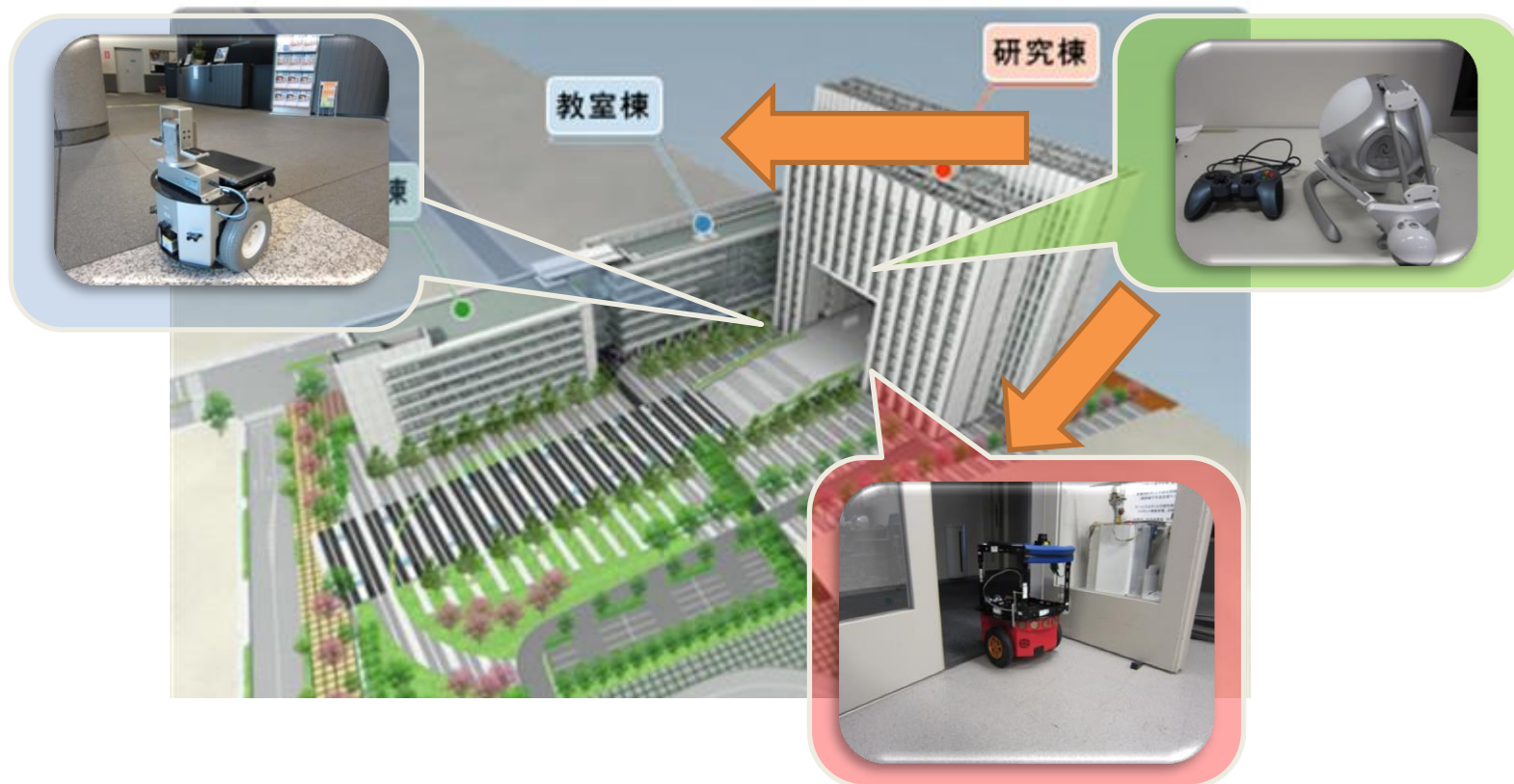


ロボットサーフィナーサービス

当サービスでは任意のロボット及び操縦装置をwwwブラウザの操縦画面から選択して遠隔操作を行うことができるサービスです。単体ロボットでは作業が困難な場合でも複数ロボットを用いることで作業効率を上げる事ができます。

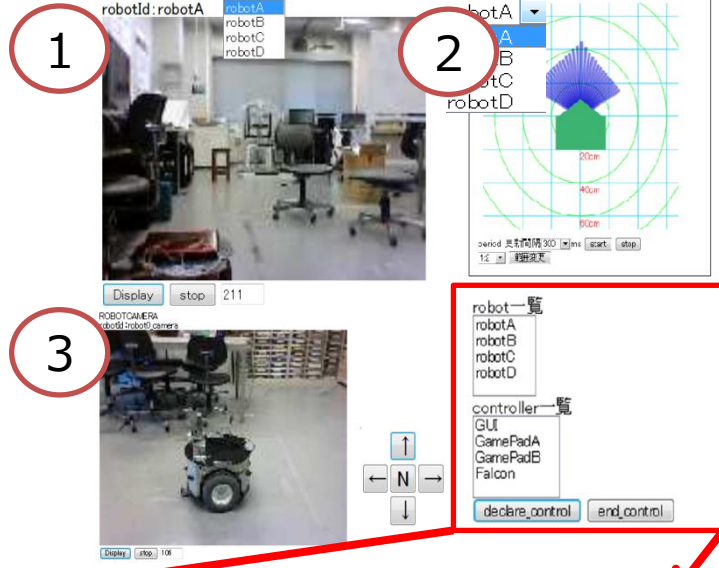
例：芝浦工業大学豊洲キャンパス



様々な操縦装置でロボットを切り換えて操作できます

ロボットサーフィンサービス

操縦画面外観



- wwwブラウザを用いることで誰でも閲覧することができます。
 - 基本機能として以下の要素を表示します
- ①ロボット搭載カメラ画像
 - ②測域センサ距離情報
 - ③俯瞰カメラ画像
 - ④ロボット・操縦装置選択パネル

<システム構成>

- サーバ : Tomcat, Servlet
- ロボットクライアント : RTコンポーネントでRSNP通信を行う。

操作切り換えもスムーズ

操縦者に適した
操縦装置を選択できます

ロボット・操縦装置選択パネル