

ヒューマノイドロボットを使った 遠隔体操教示システムの開発

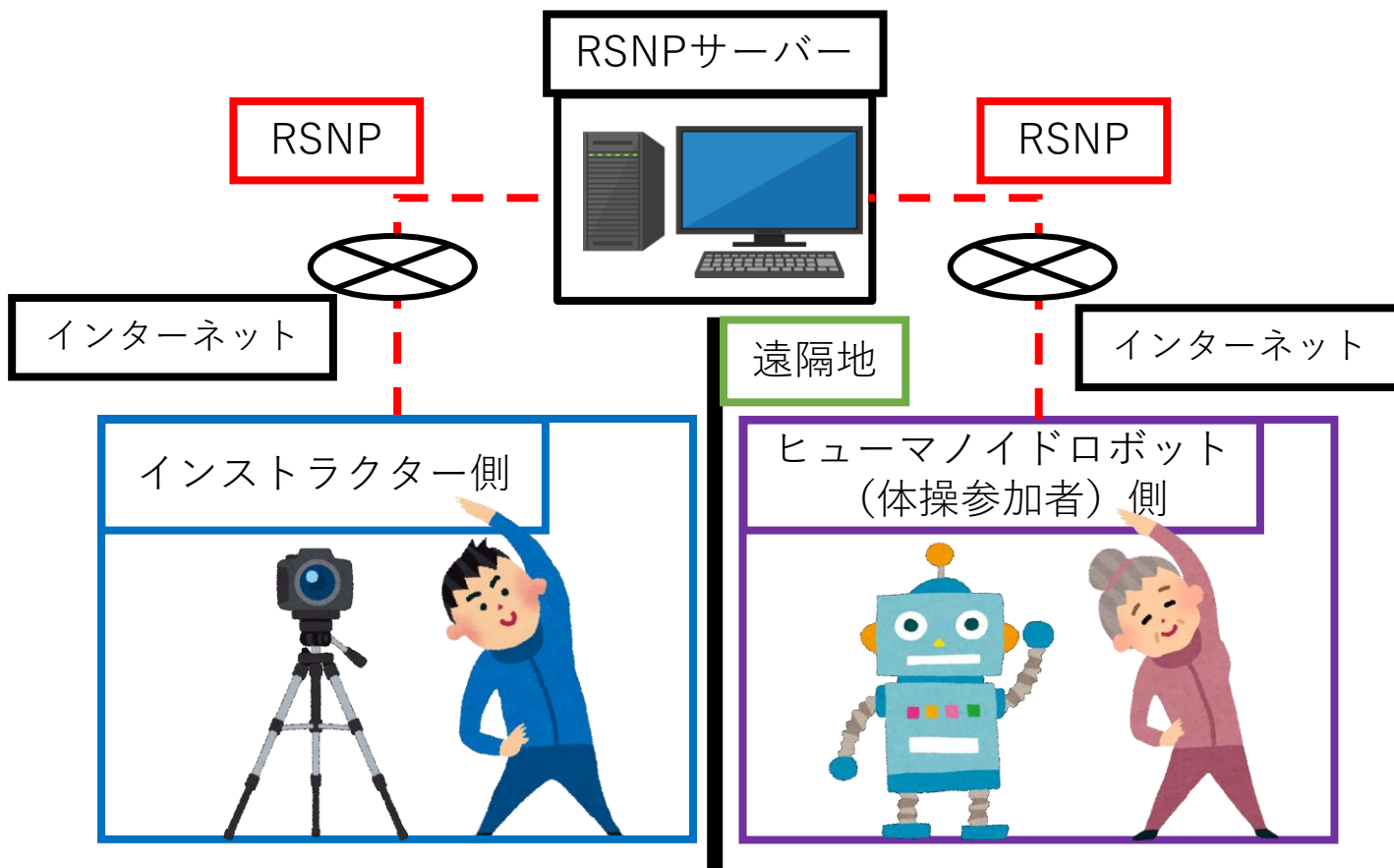
概要

○新田怜香 大塚菜々 加藤宏一郎 田島仁奈
松日楽信人（芝浦工業大学） 橋本忠巳（ダイコク電機）



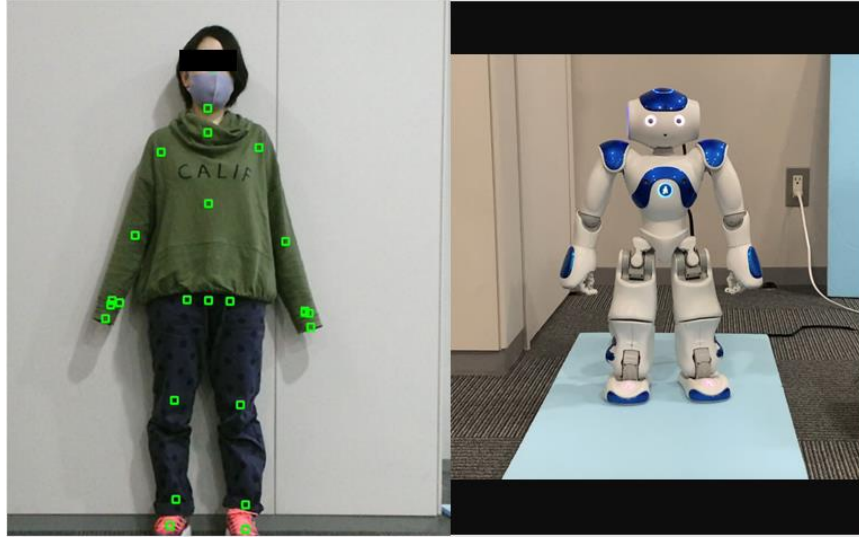
概要

ヒューマノイドロボットがインストラクターの代わりとなり高齢者が体操を行う

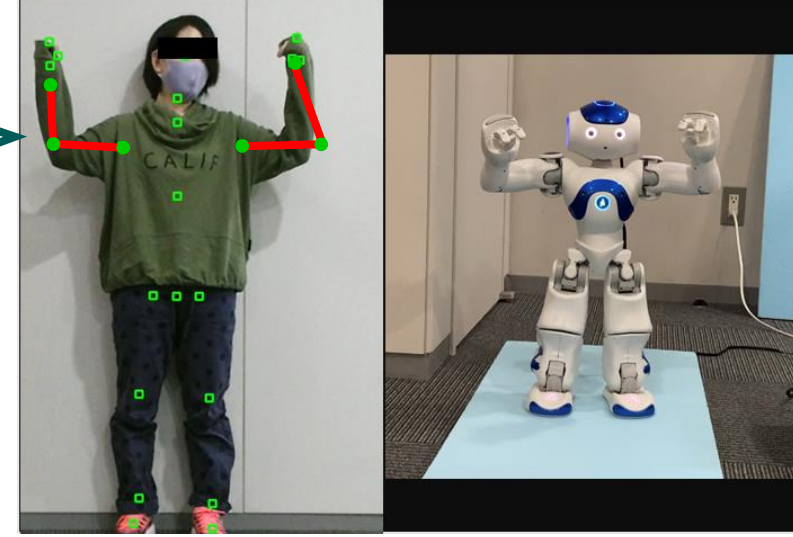


インストラクターが動作骨格座標から関節角度を計算
↓
RSNPサーバーを介して動作指令が送られる
↓
遠隔地のヒューマノイドロボットが動作

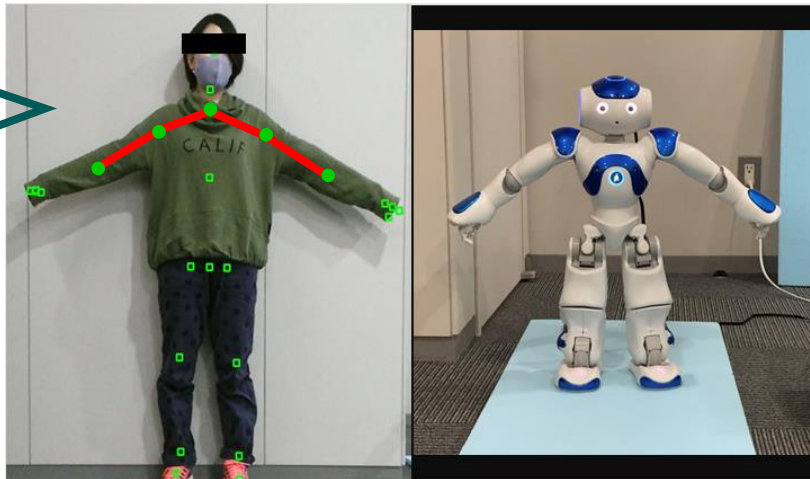
遠隔操作の様子



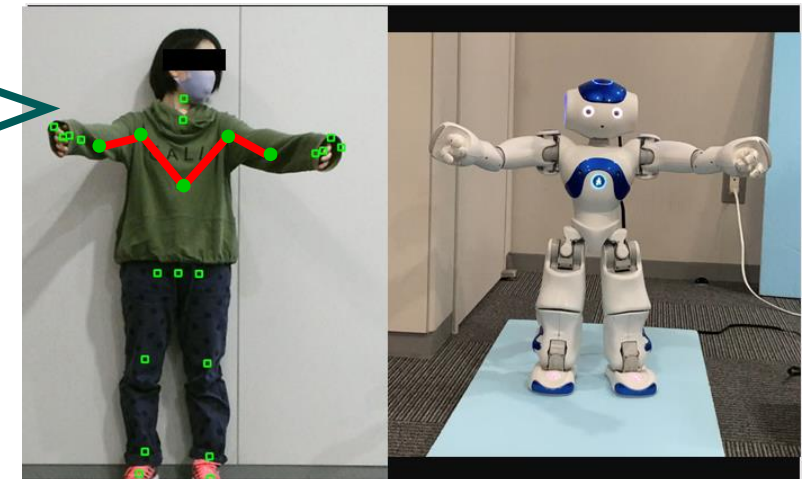
肘を曲げた時



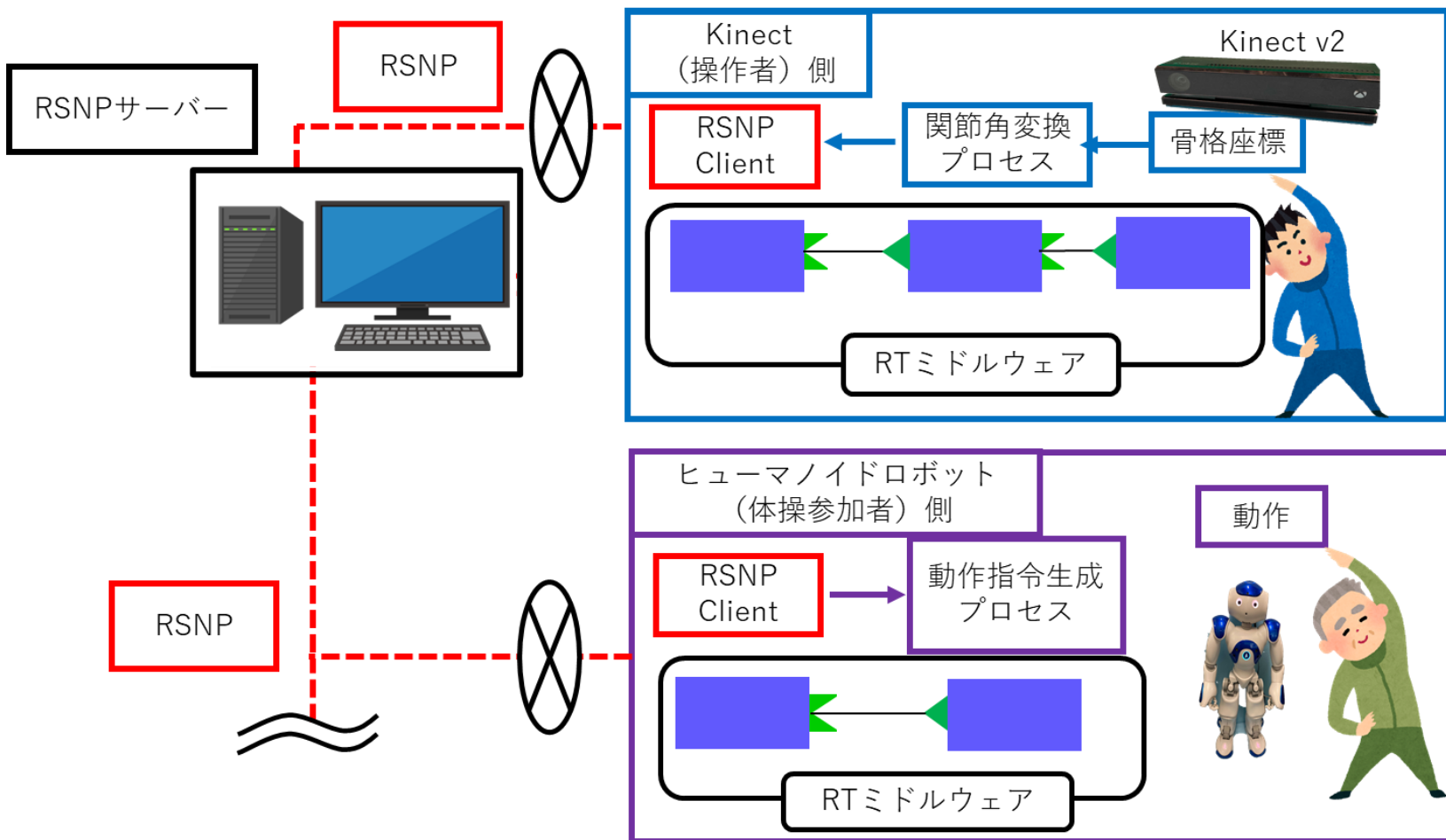
腕を広げた時



腕を前に出した時



システム構成



特徴

RSNPを用いる
→インストラクターと参加者が
遠隔地にいても体操できる

ロボットの実機を用いる
→3次元のため
動画配信より**わかりやすい**

RTミドルウェアを用いる
→1人のインストラクターで
複数台のロボットが動く

