

遠隔操作入門システムの開発

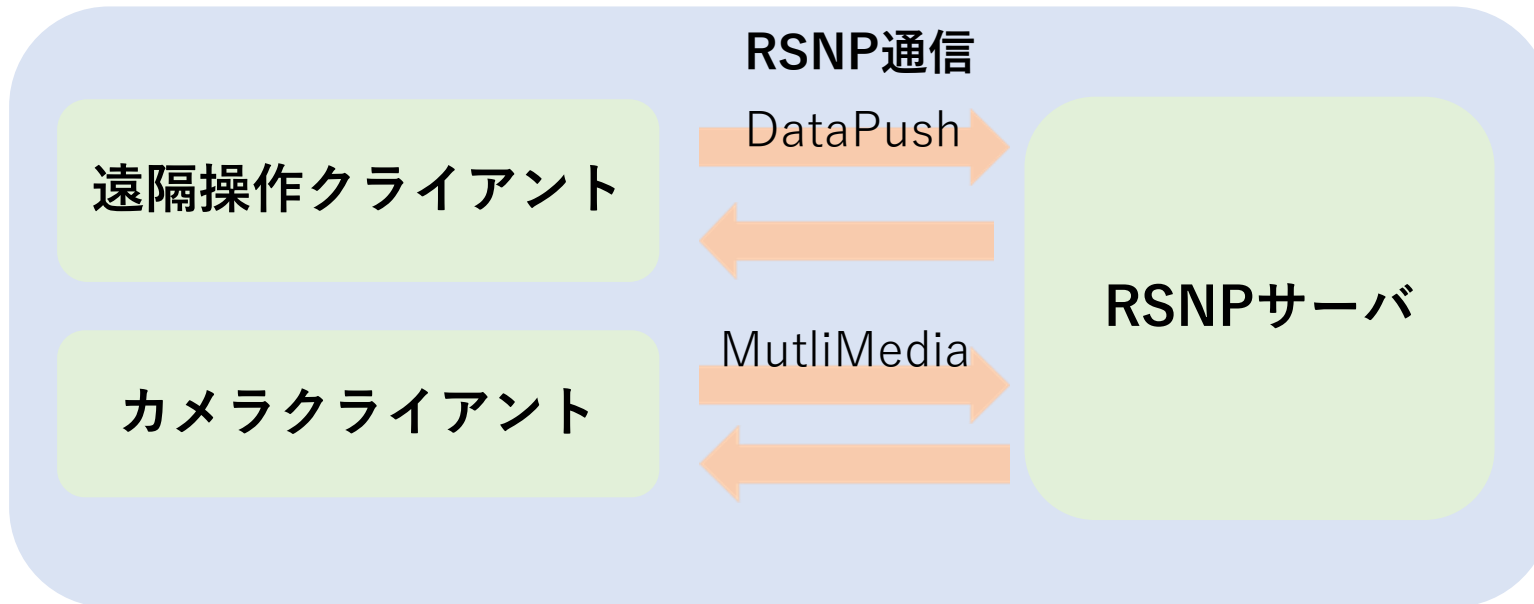
Development of a Teleoperation System for Introductory Purposes

○テイ ジンジョ, 加藤 宏一郎, 松日楽 信人 (芝浦工業大学)



使用するクライアント

遠隔操作クライアントとカメラクライアントを用いて、簡単な遠隔操作を行う



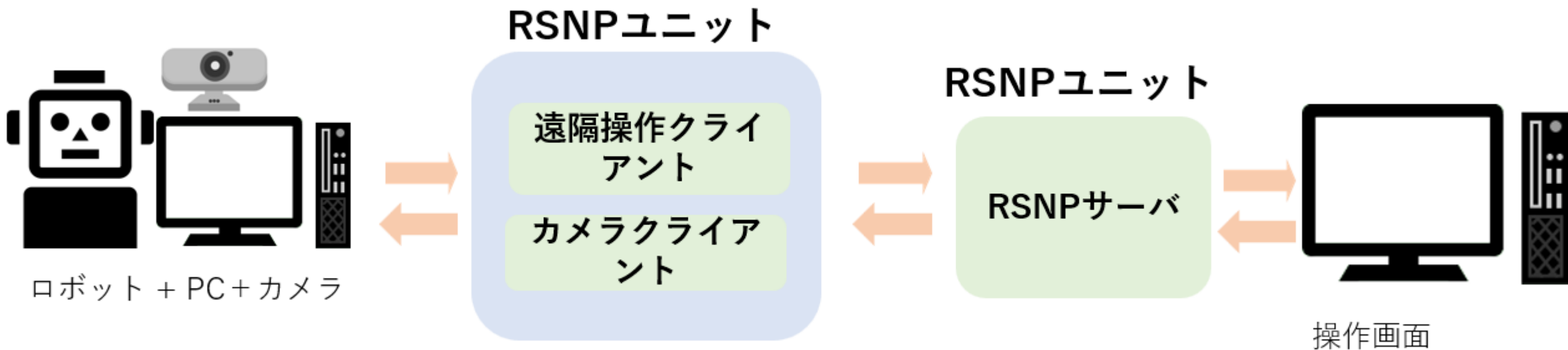
◆ 遠隔操作クライアント
ロボットの名前、状態、時間を送信する。操作する時移動する方向や操作量を加えて送信する。

◆ カメラクライアント
カメラ画像は逐次RSNPユニットに保存され、サーバからのリクエストがきたら送信する。



システム概要

操作される側はロボット用パソコン，ロボットと取付のウェブカメラを使用する。ロボットからのデータはMQTTを使ってローカルでRSNPユニットに送り、ユニット内のクライアントからサーバに送る。最後に，操作者PCの操作画面からのリクエストがあれば，それに対応するデータを送ることができる。



操作画面

カメラ画像：
ロボットIDを選択し、必要とするFPSを決め、ONにすれば、画像が表示される。

遠隔操作：
ロボットIDを選択し、操作方法がボタンになってるかどうかを確認して、ONにすれば、下のボタンを使って操作ができる。

