

障害物を自律回避し

3次元物体計測を完結する モバイルマニピュレーター

移動ロボット+マニピュレータによる3次元物体の自動計測

狙いと利用シーン

- 工場・プラント等において設備改修時の構造物3次元データの取得
- 設備保全用の自動点検ロボットへの応用
- 災害現場など、人が立ち入れない場所の探索

特長

- 計測物体の死角を自動検知して、最適計測位置を自動生成
- 自己干渉と障害物を避けながら自律移動し計測を実行
- 様々な位置・角度から取得した3次元計測データを同一空間座標系に結合

主な仕様・性能

- 基本センサ
ToFカメラ、RGBカメラ、測距センサ
- 最高速度
4.0km/h
- マニピュレーター動作半径
760mm
- 開発ソフトウェア
ROS Noetic、MoveIt 1 Noetic、Open3D
- サイズ
幅560×奥行600×高さ610
- 重量
40kg



モバイルマニピュレーター プロトタイプ
Serpens

