

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

## 狙いと利用シーン

### 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

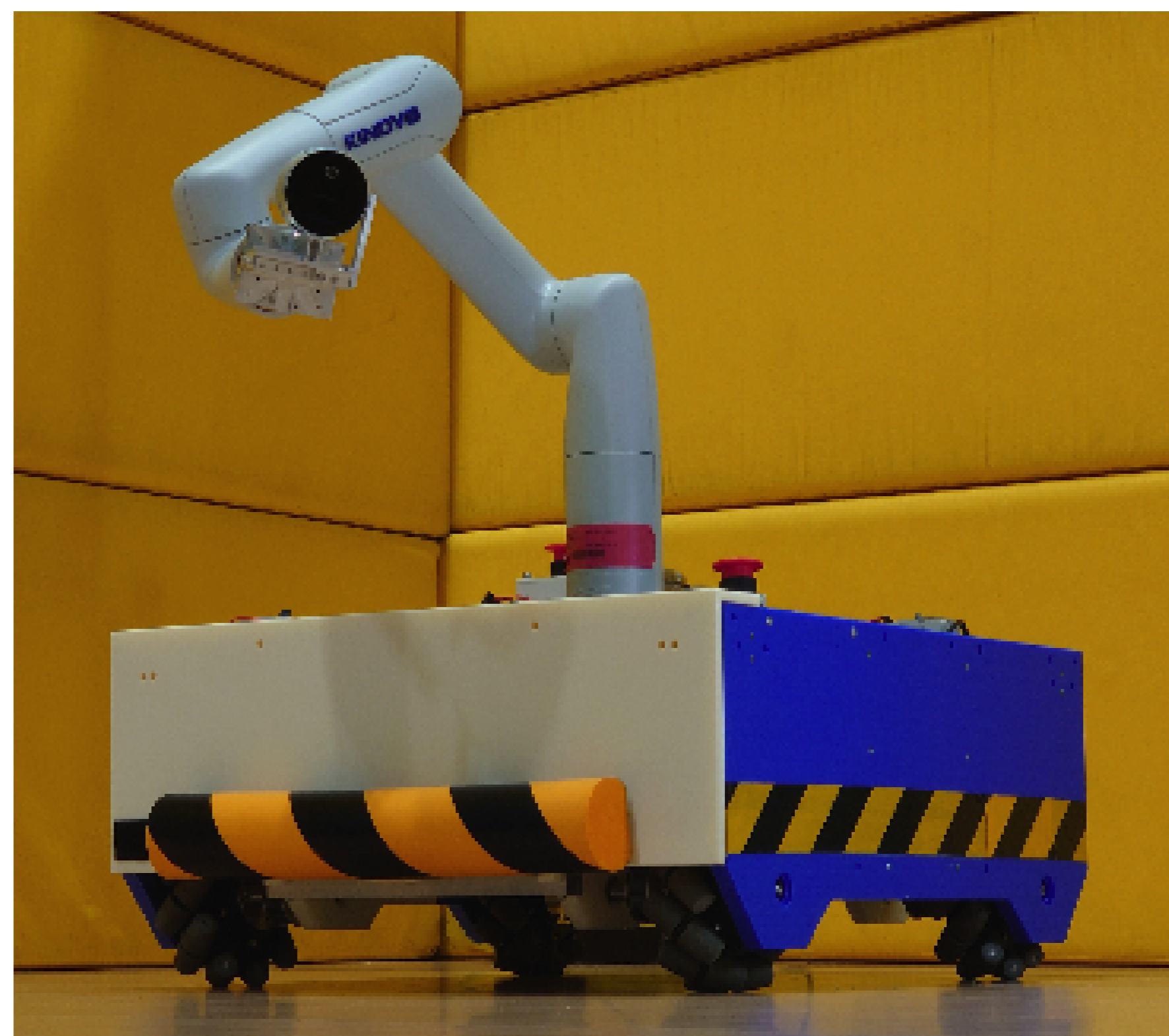
- 工場・プラント等において設備改修時の構造物3次元データの取得
- 設備保全用の自動点検ロボットへの応用
- 災害現場など、人が立ち入れない場所の探索

## 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、Movelt 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

開発

DX推進センター

