

移動可能なロボットによるオンサイト作業に関する研究

研究背景・概要

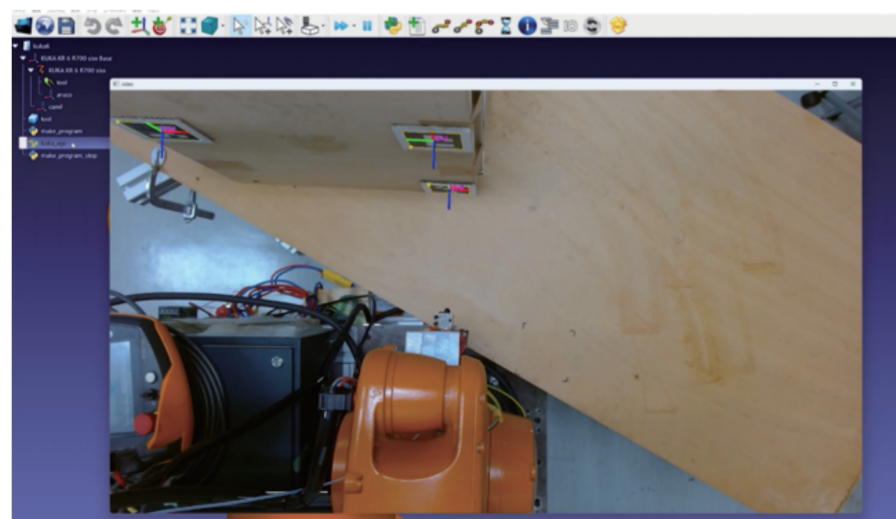
本研究では、移動可能なロボットが作業を予定している作業面の位置姿勢を事前に把握することが難しいという課題に焦点を当てる。

ロボット等のモーションの生成に設計データを利用することができ、それがそのまま使えれば効率的だが、施工現場では設計通りに出来ている状況はまれであり、作業面やロボットに傾きが生じたり、プランの変更を余儀なくされるケースがある。

このような環境下であっても、ロボットが安定的で効果的な作業が行えるよう、ロボットが現場で作業面を認識、補正をし、正確にロボット加工が行える手法を模索する。



ロボットの移動



作業面の認識と修正

