

Kyutech Journal

明専會報

2016

SEP・OCT

≡ 884 ≡

- ・ ラボラトリー紹介
- ・ 卒業生だより 他



得意分野の違うロボットの協調作業システム



「明専会100周年募金で母校のブランドカアップに貢献 多数のご協力を！」

<http://meisenkai.or.jp/>

本部記事

表紙解説

「得意分野の違うロボットの協調作業システム」

設制H10 西田 健

産業用ロボットをプログラムして動かすのは一苦労です。そんな苦労を解決するために、Pepper を利用した「未来型産業用ロボットコントローラ」を開発しました。得意分野の違うロボットの協調作業システムです。

産業用ロボットの周りには3次元センサが複数設置されており、常に産業用ロボットの作業環境を計測しています。人が Pepper と対話しながら仕事内容を

決めると、産業用ロボットが状況を瞬時に判断して、動作を自動的に再プログラミングします。Pepper は人に優しく問いかけ、承認を待ちます。

また、産業用ロボットには人工知能が搭載されており、不ぞろいな野菜などの認識機能や傷つけずに把持する方法の学習機能が搭載されています(一部開発中)。機械に不慣れな人でも、工場や市場で産業用ロボットを安心して操作できるようになることを目指しています。機械知能工学研究系の西田研究室では、労働人口が減少する未来でも豊かさを維持するためのテクノロジーの開発を行っています。

(工学研究院機械知能工学研究系 准教授)