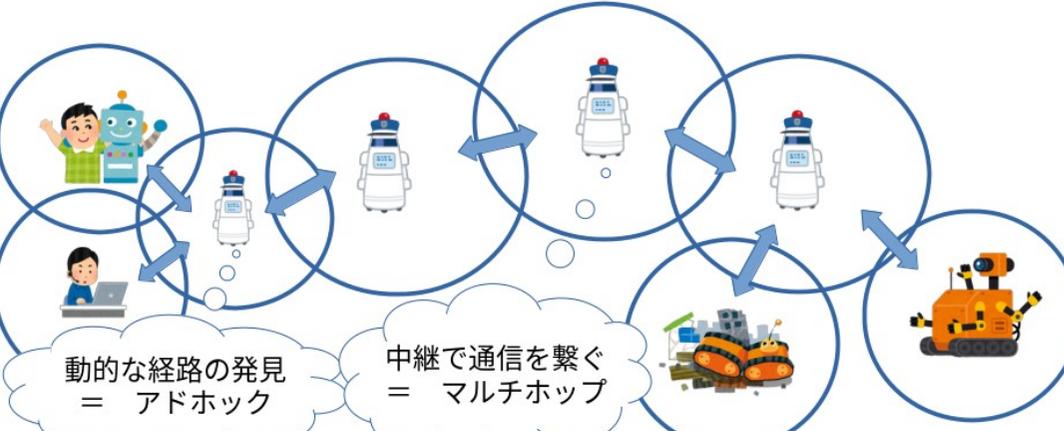


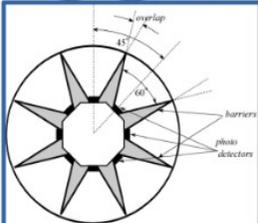
複数の移動ロボットによる情報の獲得と共有

情報共有のための光による相互通信



動的な経路の発見
= アドホック

中継で通信を繋ぐ
= マルチホップ

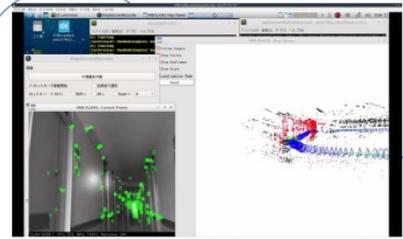



光入射角検出兼用
光受信器の開発

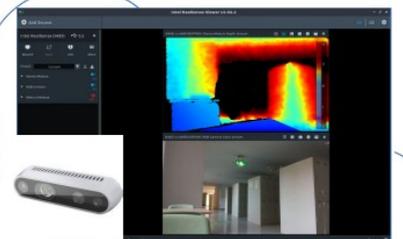


光通信実験

作業環境の状況把握のため情報共有



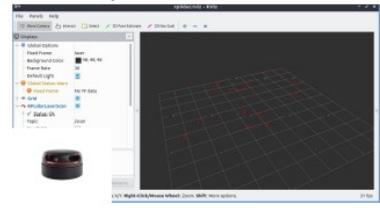
SLAMによる自己位置推定と軌跡の記録



奥行きカメラによる障害物の検出



実験用移動ロボットの開発



Lidarによる作業空間の把握

複雑な仕事も複数のロボットが協力することで実現できる場合があります。

複数のロボットが円滑に共同作業が出来るように、ロボット相互の通信や情報を共有する方法について研究しています。