

I AM ROBOT

電子制御工学科5年 森本・石川・花島・中村

コンセプト

ロボットに乗りたい

搭乗可能ロボットは実現困難

ロボット目線の
疑似体験



近未来的
操作デバイス

I AM ROBOT

概要

- 二足歩行ロボットの開発
- ロボット制御回路の開発
- 近未来操作システムの開発
- ロボット目線立体視系の構築

実装方法

- カメラ二台の映像を
Oculus Riftを用いて表示
- spheroを用いた
近未来的な操作方法を提供

システム



ロボット本体

高さ : 40cm
重さ : 2kg
関節数 : 20

センサ

加速度センサ
ジャイロセンサ
USBカメラ×2

通信

- USBカメラの映像
- ユーザの操作

Oculus Rift

3D映像を出力可能な
ヘッドマウントディスプレイ
ロボット目線の映像を出力



sphero

球形コントローラ
角度や加速度を取得可能
ユーザに近未来的操作を提供

