



小林 幸徳・江丸 貴紀・Ravankar Ankit

「自律移動ロボットによる環境認識と協調作業」

工学研究院人間機械システムデザイン部門・ロボティクス・ダイナミクス研究室

email: {kobay・emaru・ankit}@eng.hokudai.ac.jp

内線 6409、研究室HP <http://mech-hm.eng.hokudai.ac.jp/~rd/>



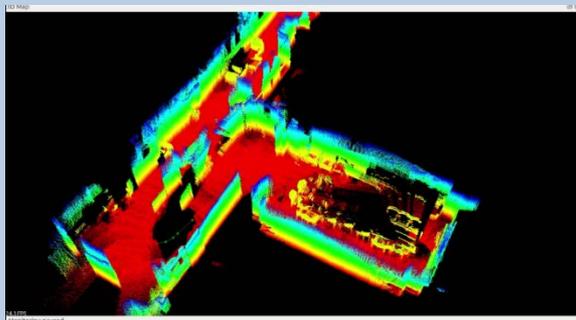
Robot-Base
PIONEER-3DX



Drone
Parrot Bebop2



レーザ測距計による2次元マップの獲得



kinectセンサによる3次元マップの獲得

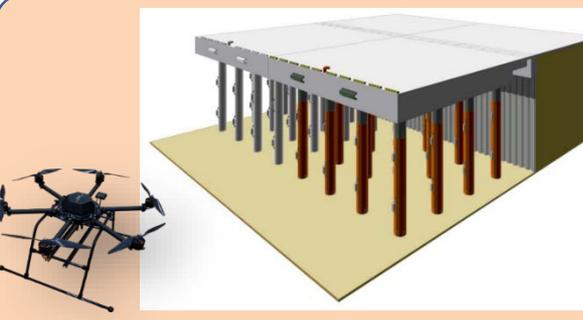
発展



応用



複数ロボットの協調による作業効率化



ドローンによる社会インフラの点検

＜社会実装への可能性＞

農林業環境における
高精度マップ作成

高精度マップに基づく
精密農業・精密林業の実現

複数ロボット・ドローンを
協調させた効率的な作業