

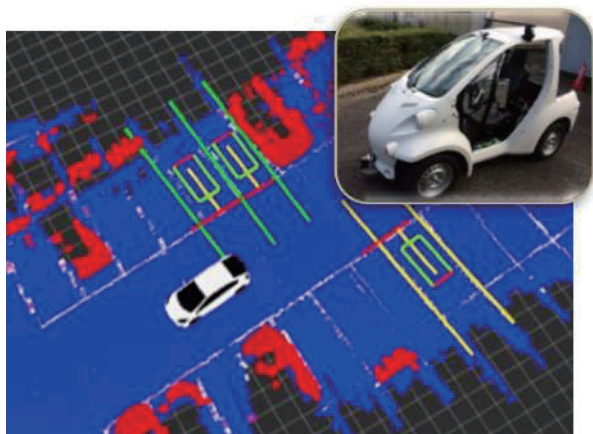


# 移動ロボットの要素技術と そのシステム統合

創造工学部 創造工学科 教授 前山 祥一

## 研究シーズの概要

人々の安全で快適な生活を支援する智能ロボットの研究開発に取り組んでいます。具体的な研究事例としては、災害現場などの危険な場所での情報収集活動を行う探索型レスキューロボット、人手では大変な掃除や荷物運搬などを代行する作業移動ロボット、建屋間の自動運転・自動駐車が可能な超小型電気自動車のシステムなどが挙げられます。



ロボットにこのような知的な動作を行わせる上で共通となる基本技術は、「目標位置まで確実に移動できること」です。移動のために必要となる要素技術は、自己位置の推定、障害物の検出、環境地図の作成、走行経路の計画など多岐に渡りますが、これらの要素技術の確立およびそのシステム統合について日々研究しています。

【利用が見込まれる分野】

工場における自動搬送、自動清掃ロボット、農業機器の自動化、車両の自動運転

## 研究者プロフィール

前山 祥一 / マエヤマ ショウイチ



メールアドレス	maeyama.shoichi@kagawa-u.ac.jp
所属学科等	創造工学部 創造工学科
所属専攻等	機械システムコース
職位	教授
学位	博士（工学）
研究キーワード	ロボット工学，自律移動ロボットの制御，移動ロボット用センサ

問い合わせ番号：EN-18-002

本研究に関するお問い合わせは、香川大学産学連携・知的財産センターまで  
直通電話番号：087-832-1672 メールアドレス：ccip-c@kagawa-u.ac.jp