

低回生研究室体験（ロボティクス学科 平井研究室）報告

ソフトロボティクス研究室（平井研究室）では，Picker Drone（摘み上げ飛行ロボット）に関する研究室体験を実施した．

テーマ Picker Drone（摘み上げ飛行ロボット）
実施日時 8月16日10時-17時（設計），19日10時-17時（製作と実験飛行）
実施場所 ソフトロボティクス第1，第2研究室
参加者 2名
実施内容

飛行ロボットにハンドを組み込み，地面の上の物体を摘み上げる．8月16日は，TAが概要を説明し，研究室所有の飛行ロボット（ドローン）や研究室でこれまでに作ったハンドを紹介した．その後，参加者はハンドを設計し，ハンドの部品を三次元プリンタで試作した．8月19日は，試作したハンドの部品と市販のサーボモータを組み合わせてロボットハンドを製作し，そのハンドを市販の飛行ロボットへ組み込んだ．さらに，屋外で飛行ロボットを操縦し，地上に置いた物体を摘み上げる実験を体験した．

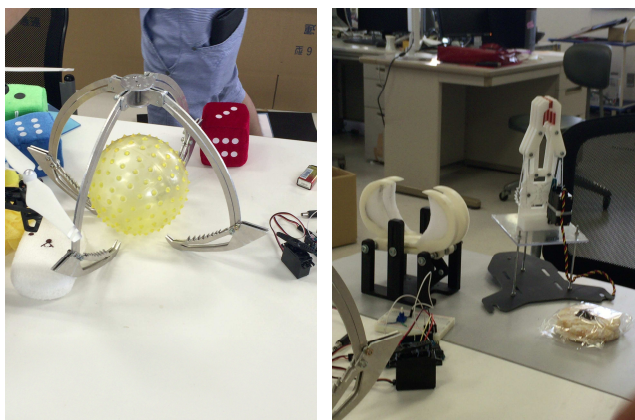
研究室のホームページ <http://www.ritsumeai.ac.jp/se/~hirai/> で，紹介．
ロボットハンドの動き（動画提供 迫君）

http://www.hirailab.com/pub-photos/LabExp2016/IMG_5581.mov

Picker Drone の動き（動画提供 迫君）

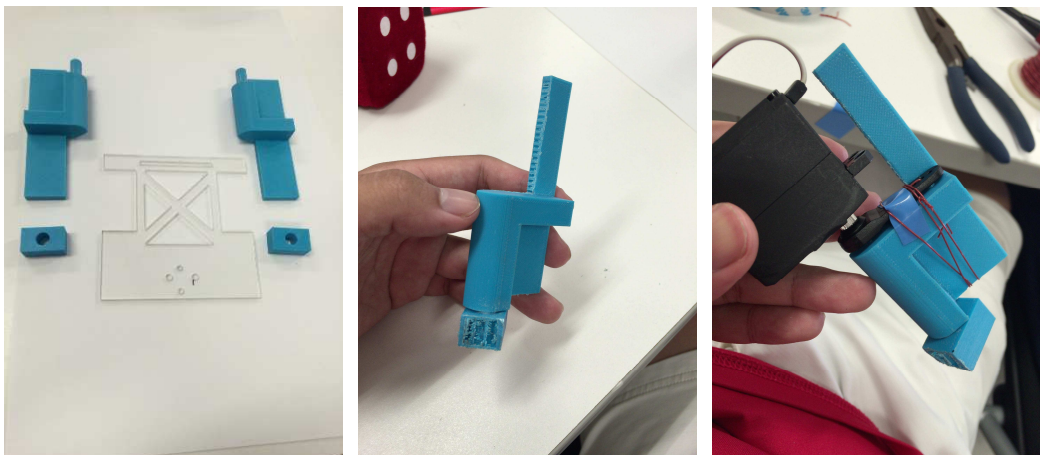
http://www.hirailab.com/pub-photos/LabExp2016/IMG_5586.MOV

8月16日の活動

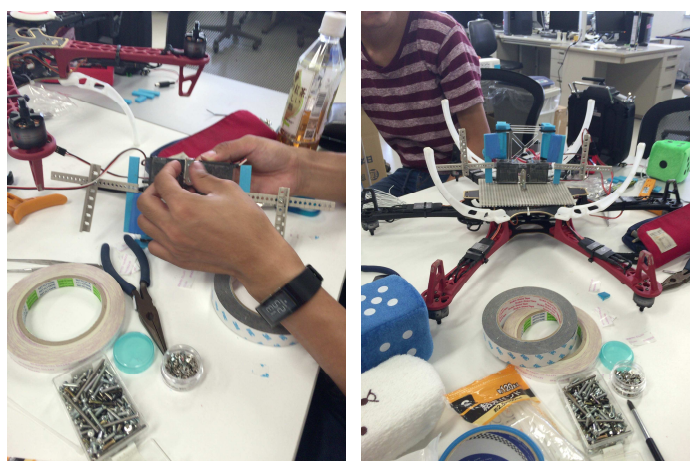


既存のハンド（写真提供 迫君）

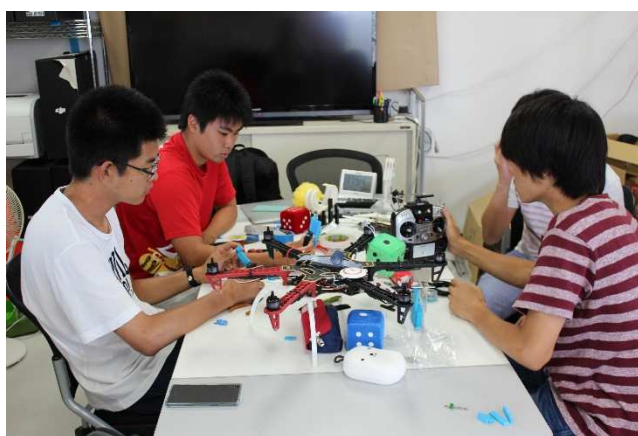
8月19日の活動



左：ハンドの部品 中央：部品の組立 右：サーボモータの取り付け（写真提供 迫君）



左：ハンドの組立 右：ドローンへのハンドの取り付け（写真提供 迫君）



TA と動きを検証（写真提供 平井）



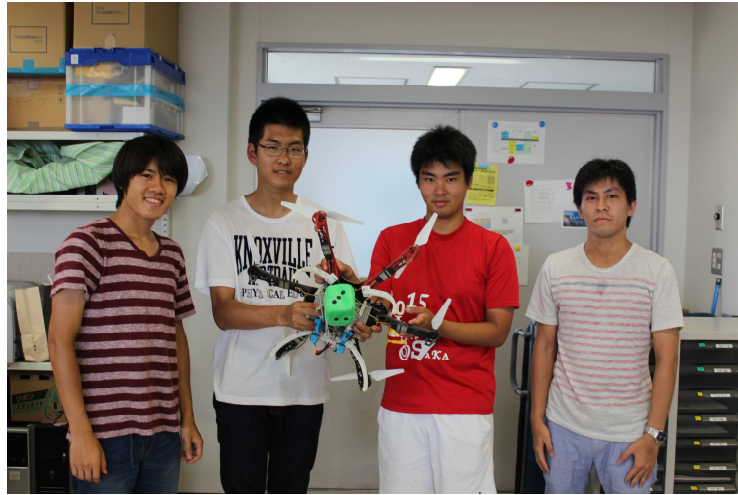
Picker Drone と摘み上げのターゲット（写真提供 平井）



摘み上げ実験（写真提供 森君）



摘み上げ実験（写真提供 平井）



記念撮影（写真提供 平井）