

新しい函館のためのいかロボットの開発と運用プロジェクト（製作班）

山本大貴 齋藤峻大 伊藤壮大 本間征大

概要

製作班は本プロジェクトで使用するいか型ロボット（通称 IKABO）の製作とメンテナンスを行っている。今年度は新しい IKABO の製作に取り組んでいる。

IKABO 1 1号機の機能

発話

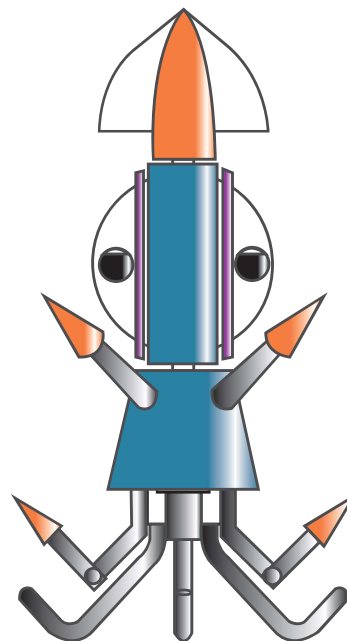
イカボ 1 1号機には Kinect やタブレットからの命令に応じて「しゃべる」という新機能を実装する。

Kinect

イカボ 1 1号機は Kinect というカメラを用いて人の動きを認識してコミュニケーションを取ります。

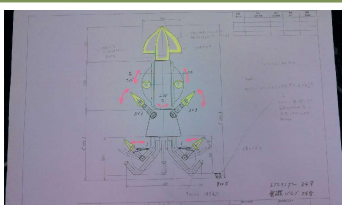
タブレット操作

イカボ 1 1号機は 1号機と同様にタブレットで簡単に操作でき、だれでも 1 1号機と触れ合えます。



※イメージ図

前期の活動内容

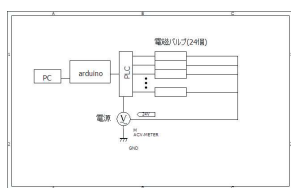


設計製作販売 有限会社コムテックさんとの IKABO 1 1号機のボディー作成の発注に関する話し合いをした。



スポンサーとの話し合いの際に IKABO 1 1号機に関して説明するために模型等の資料を作成した。

後期の活動内容



IKABO 1 1号機の回路図の作成を行った。IKABO 1 1号機の部品が届き次第本格的に行っていく。



processing を使った操作系の作成。Kinect も使用しており、processing と arduino の連携をしている。

今後の展望

製作済みの操作プログラムとインターフェースプログラムの結合作業、イカボに命令を伝えるためのプログラムの製作、学生側で行うイカボのパーツ製作を行う。また、Kinect などのできる動作を今後増やしていき、来年の3月には完成させる予定である。