

FORUM8 Robotics

ロボットを用いたソリューションの最新技術

サービス価格
別途見積

【UAV 自動飛行ロボット】

UAV(無人機)を3D・VRソフト「UC-win/Road」による、飛行計画・経路設定、リアルタイムモニタリング、収集データの可視化と組み合わせ操作することが可能です。

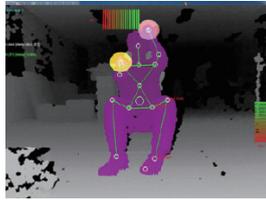
- 自動飛行モニタリングシステムにより上空から情報を収集。搭載したカメラからリアルタイムで周囲の映像を送信し、離れた場所からの遠隔操作も可能
- UC-win/Roadでフライト計画を作成・実行。写真や動画ファイルのダウンロードも可能



【UC-win/Road Air Driving (Kinect™ドライビングシミュレータ)】

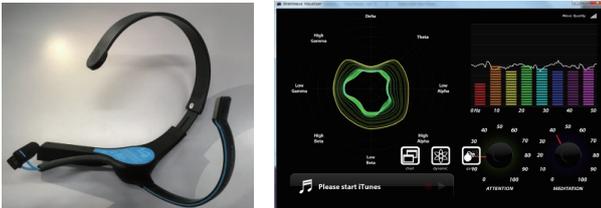
赤外線深度センサによるジェスチャドライビングシミュレーション、Kinect™の前でモデル操作をするように両手を動かすことでUC-win/Roadの運転操作が行えます。

- スケルトンの認識: 赤外線深度センサで検出した距離情報から同一物体の抽出、特定のポーズによるキャリブレーションを実施、スケルトン構造を認識
- ハンドルの舵角の向き・量検出: 前に突き出した右手拳と左手拳の位置関係から、右折、左折の向きと、舵角を検出
- アクセル、ブレーキの踏込量検出: 踏込量をつま先位置から検出



【Mind&VR UC-win/Road for MindWave Mobile】

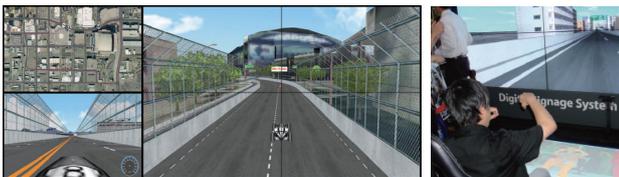
MindWave Mobile(開発元:NeuroSky)は、脳波センサが搭載されたワイヤレスのステレオヘッドデバイス。装着することで、アルファ、ベータなど周波数の違いによって分類される脳波を計測し、独自のアルゴリズムにより集中度・リラックス度等の心理状態へと変換。MindWave MobileプラグインによりVRデータと連携し、これらの取得データを利用した操作・シミュレーションが可能。左図の運転シミュレーションでは集中度によって速度を制御し、画面の1点を凝視する等で集中すれば速くなり、注意散漫な状態になれば遅くなります。



【赤外線深度センサによるマルチクラスタデジタルサイネージシステム】

6Kディスプレイと赤外線深度センサを利用したインタラクティブ操作のデジタルサイネージシステム

- ジェスチャーインターフェースとモーションキャプチャを使い、インタラクティブに操作、入力には赤外線深度センサのXtion PROを使用
- マルチクラスタシステムとUC-win/Roadのクラスタ機能を使ったリアルタイムVRシミュレーション、スバコンクラウド®を使ったCGレンダリングサービスなど、コンテンツ関連のサービスもサポート



【UC-win/Road for ロボットアーム】

UC-win/Roadによる制御によりバーチャル空間と実空間でロボットアームが連動して動作します。



【UC-win/Road Oculus Rift プラグイン】

- Oculus Riftのレンズ特性に合わせ、映像に歪みを加えて出力
- センサデータを用いてUC-win/Road内のユーザ視点を追従
- 3D空間への没入性を向上、より高品質の運転シミュレーションを実現



【HoloLens】

MRプラットフォーム向けのデバイス。半透明のGoogleで現実の風景にデジタルコンテンツを重ね合わせる形で表示します。

- Windows10を内蔵した独立のPC
- Kinect™ベースの深度センサも内蔵



【アイトラッキング】

人の眼球の動きを記録・可視化・分析し活用する手法。医療、車両開発、人間工学、教育をはじめとするさまざまな分野で利用されています。

- UC-win/RoadによるVR空間の運転シミュレーションと連携させた「アイトラッキングシステム」を開発・提供



【UC-win/Road for RoboCar®】

UC-win/Roadでは、精緻な空間表現、多様な交通環境・シナリオを設定し、仮想空間を走行できます。RoboCar®では実車の10分の1のスケールモデルで、現実空間が走行できます。これらを組み合わせ、仮想空間では検証できない複合現実上でこのシミュレーションが可能となります。

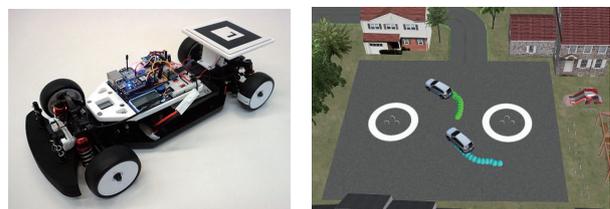
「RoboCar®」「ロボカー」は株式会社ゼットエムビー(<http://www.zmp.co.jp/>)の登録商標です。



【Lily Car 自律走行デモシステム】

縮小モデルの自律走行車で、実車の挙動をスモールスケールでエミュレートし、セルフドライビングカーのような小さな車の開発に役立てることを目的としています。

- Lily Car2台1セット、ARをベースとしたリアルタイム3D追跡システム (Aurelio)、3Dバーチャルリアリティ環境で可視化が可能なUC-win/Roadで構成
- Lily Carの構成: 1/10 RC Carのシャーシ、モータ、ステアリングモータ、衝突判定のための赤外線測距センサ、車両追跡するARマーカー、PC遠隔操作によるコミュニケーションや制御を可能とするワイヤレスモジュール、メインコントローラ
- PC制御インターフェースとAurelioシステムを連携、車の位置・方向の情報取得



特集・ソリューション

シミュレーション

FEM 解析

UC-1 Cloud 自動設計

エンジニア スイート

構造解析 断面

橋梁上部工

橋梁下部工

基礎工

仮設工

道路土工

港湾

水工

地盤解析・地盤改良

CAD/CIM

維持管理・地盤リスク

プラント・建築

船舶・造船

紹介プログラム

技術サービス・サポート