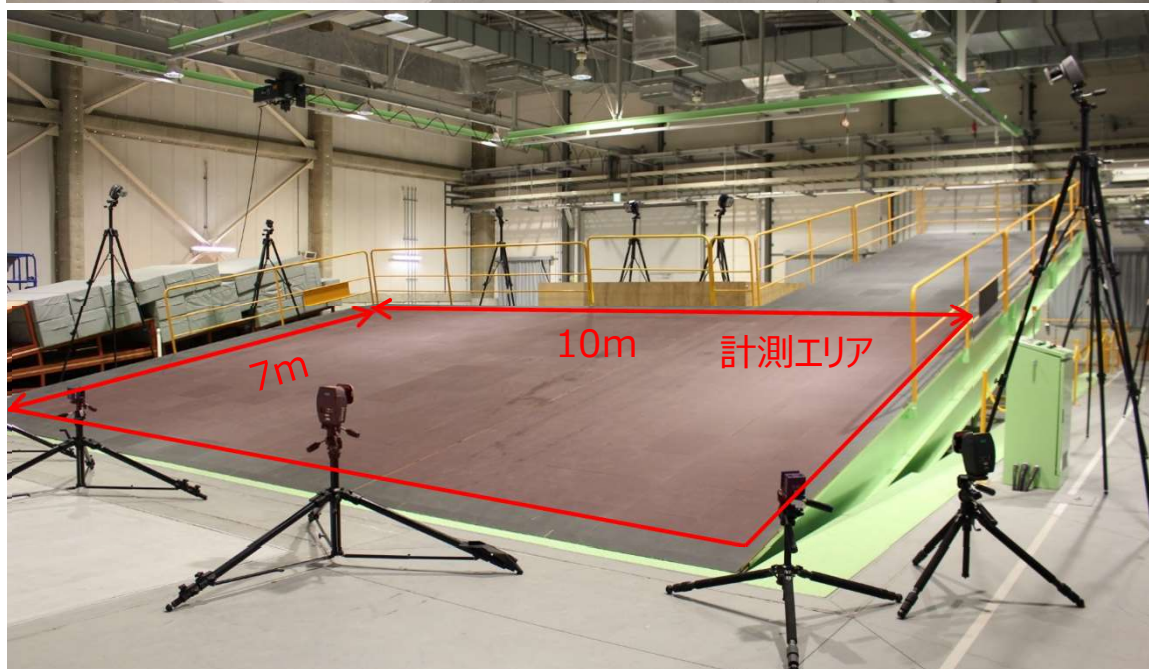
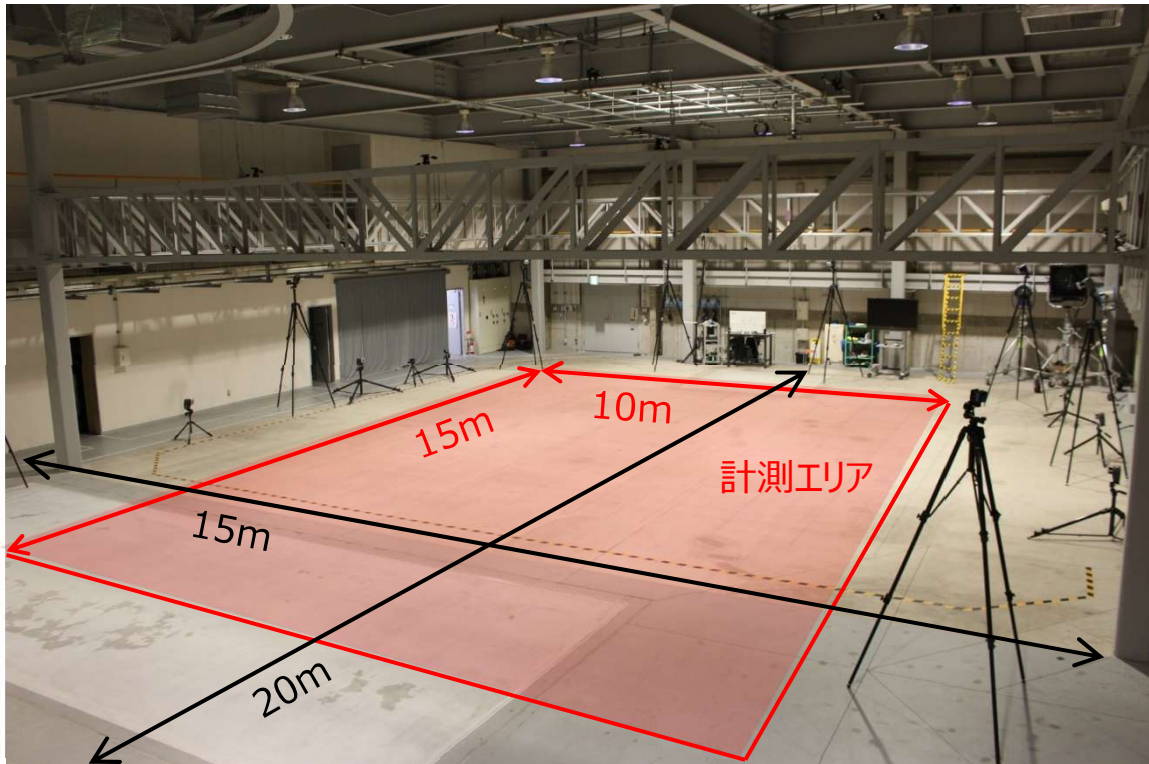


障害物検知試験

(モーショキャプチャ, 人工太陽装置)

- ロボットのセンシングと動作を検証します
- 移動する人間など, 様々な障害物に対して試験します
- 強い太陽光のもとでの光学センサーの性能を評価します
- モーショキャプチャを用いてロボットと障害物の3次元挙動を解析します



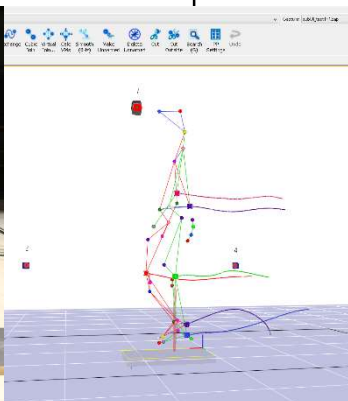
モーショキャプチャ

様々な製品分野の試験を行っておりますのでご相談下さい

障害物検知関連試験装置仕様

モーションキャプチャ仕様

試験	試験エリア	目項	スペック	対応規格
ロボットの 障害物検知試験等	試験エリア (最大)	試験エリア寸法	10 (W) × 15 (D) × 2 (H) m	ISO13482 ISO23482-1 JIS B 8445 JIS B 8446-1 JIS B 8446-3 etc. 備考) システム: MAC3D system カメラ: Kestrel, Raptor-E
		位置分解能	最高1mm程度	



歩行解析



障害物回避

NEDO「生活支援ロボット実用化プロジェクト, 安全検証手法の研究開発」より

モーションキャプチャ計測例

人工太陽装置仕様

試験	目項	広域用	限定域用	備考
光学センサ 干渉試験	ランプ	HMI ランプ 18,000 W	HMI ランプ 4,000 W	ISO13482 ISO23482-1 JIS B 8445 JIS B 8446-1 JIS B 8446-3 etc. 備考) 色温度調整フィルター使用
	レンズ径	630 mm	300 mm	
	照射角度	11°~ 75°	7°~ 65°	
	照度 (距離10 m)	60,000 lx 以上	18,000 lx 以上	
	照射方向	俯仰角± 90°	俯仰角± 90°	
	色温度	約 6,000 K	約 6,000 K	



人工太陽装置

お問い合わせ 企画・管理部 研究推進グループ
Tel: 029-856-1120 / Fax: 029-856-1124
E-mail: kenkyu@jari.or.jp