

研究タイトル:

自律飛行ロボットの研究



氏名:	タンスリヤボン スリヨン / TANSURIYAVONG Suriyon	E-mail:	suriyon@okinawa-ct.ac.jp
職名:	准教授	学位:	博士(工学)
所属学会・協会:	電子情報通信学会, 計測自動制御学会		
キーワード:	デジタル信号処理、ロボットビジョン、教育工学		
技術相談 提供可能技術:	<ul style="list-style-type: none"> 自律飛行ロボットによる実地調査、動的な監視技術 画像処理を利用した制御技術 		

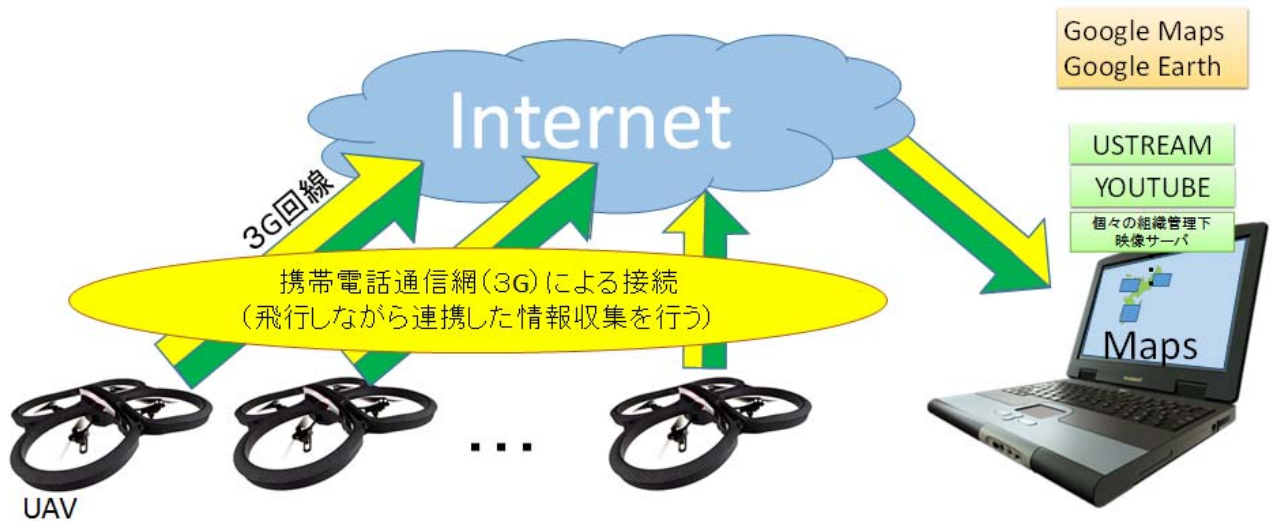
研究内容:

自律飛行ロボットの研究

インフラモニタリングセンサー・システムとして、防災および災害時モニタリング技術の社会実装を行う。

複数飛行ロボットの位置情報・飛行センサ情報と映像をインターネットを介して提供

- ・本研究のロボット制御は3G通信回線を利用ので、距離的な制約なし
- ・災害時の迅速な情報収集に利用
- ・通常時の動的な監視: 海岸・海水浴場・スキー場周辺などに利用
- ・実地調査: 赤土汚染、浅瀬、河川などの調査に利用



提供可能な設備・機器:

名称・型番(メーカー)	
・高速動画画像処理ライブラリ HALCON (リンクス)	
・小型な飛行 Drone (Parrot)	