

ロボカップ[®] 2017 名古屋世界大会併催 『ロボット技術・産業フェア』 出展のご案内

拝啓 貴社ますますご清祥のこととお喜び申し上げます。平素は格別のご高配を賜り、厚くお礼申し上げます。

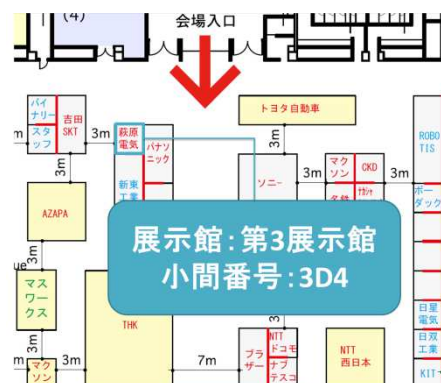
さて、弊社はこの度、ロボカップ 2017 名古屋世界大会併催「ロボット技術・産業フェア」に出展する運びとなりましたので、ご案内申し上げます。

ご多忙中とは存じますが、是非ご来場賜り弊社ブースにお立ち寄りくださいますようお願い申し上げます。

敬具

記

開催日時 : 2017年7月27日(木)～30日(日)
9:00～18:00 (30日のみ16:00終了)
開催場所 : ポートメッセなごや(名古屋国際展示場)
小間番号 : 3D4
(右図レイアウト図をご参照ください)



■ 展示内容

小型9軸ワイヤレスモーションセンサを利用したデータロギングシステム

小型9軸ワイヤレスモーションセンサ(加速度3軸、角速度3軸、地磁気3軸)を利用した、ケーブルレスで構築可能なデータロギングシステムです。車載データロガー、各種 ECU・センサデバイスの評価装置、IoT 設備予防保全等、幅広く応用することが出来ます。本展示会では、このシステムを車載データロガーに応用したデモンストレーションを映像にてご紹介いたします。

ブレ補正カメラユニット「TiltAC」

大きく激しい揺れから小さく速い揺れまで、多様な振動をアクチュエータ制御することでブレ補正する小型カメラシステムです。ジャイロセンサーで検知した振動を、光軸を一定に保持するようにカメラに内蔵された2軸ジンバルを駆動させてブレ補正を行っています。本展示会では車両模型を使用してのLIVE映像と、人や自転車に装着した際の比較映像ビデオを用いて、ブレ補正カメラシステムをご紹介いたします。

疲労計測ソリューション「Show Me Dr.PaPeRo」(株式会社セック)

音声进行分析して疲労度を計測する、ロボットとクラウドの連携ソリューションです。本人では自覚しがたい疲労の蓄積や注意力の低下度を、カオス論的な手法による発話音声分析技術によって検知いたします。本展示会では、サービス提供端末として、NECプラットフォームズ株式会社のロボット型オープンプラットフォーム「PaPeRo i」を利用したデモンストレーションをご紹介いたします。

以上