1. 研究背景・課題

新型コロナウイルスによるロボットの導入

人の作業をロボットによる代替

人とロボットが同じ場所で働く

安全性

人にぶつからない壁にぶつからない

人が普段いる環境でぶつからずに作業できるロボット

Lidarなどの各種センサーを搭載するよりカメラ一つで安全を確認したい

コストダウンのため

ロボットを導入するより人を雇ったほうが安いという問題

② 研究目的