

プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイド・ロボット

名前(仮称): WABIAN-2

人間のような“足をまっすぐに伸ばした歩行”や、“膝を開く運動”など、様々な脚運動が可能なロボット

開発者: 早稲田大学理工学部機械工学科 高西研究室

【ロボットイメージ図】



プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

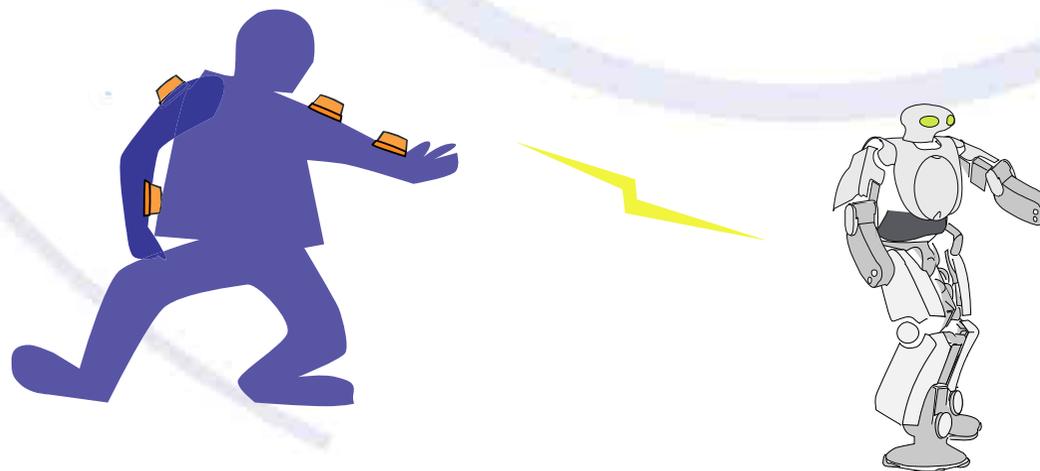
無線リンクによるロボット操作

名前(仮称):

WINDロボットシステム

小型のコンピュータ・センサを複数個、操作者の体に装着することで、操作者の動きにあわせてコントロールされるロボット

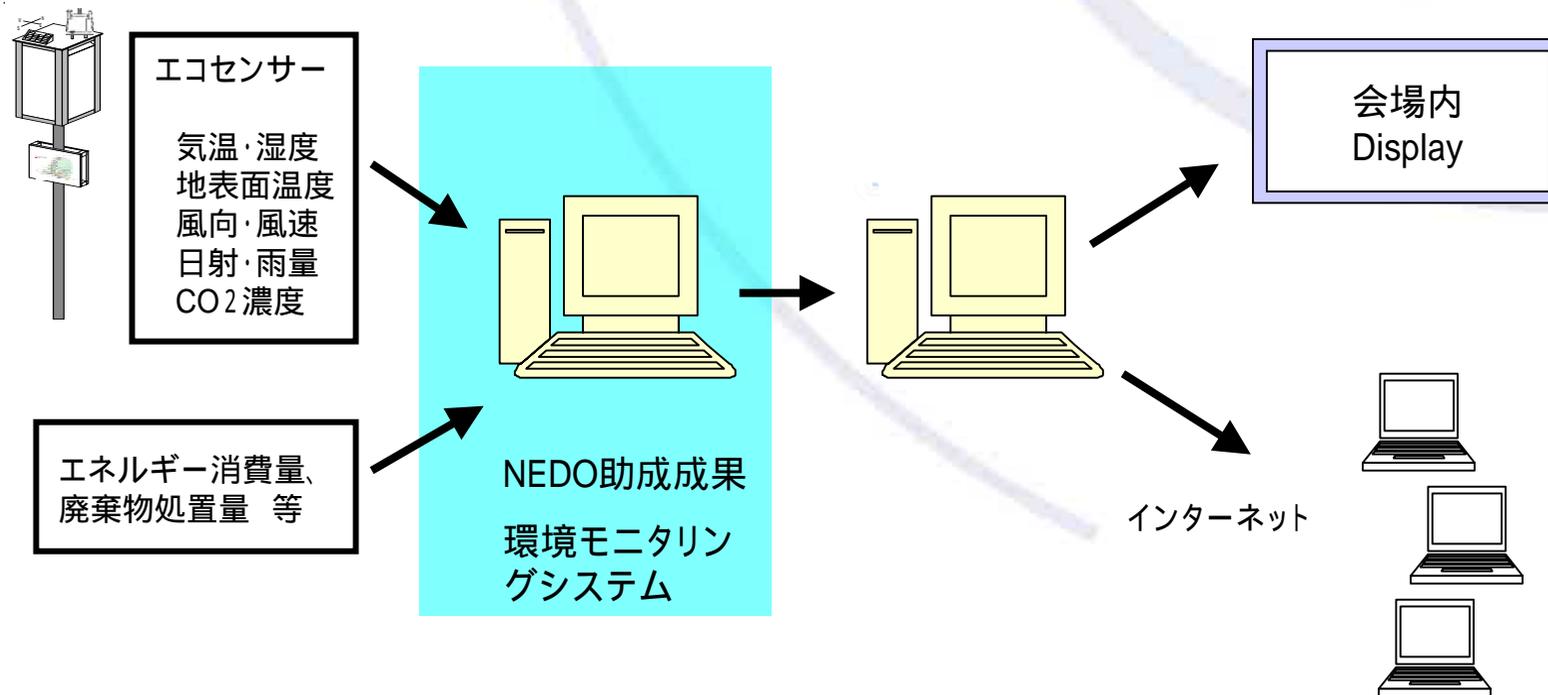
【ロボットイメージ図】



開発者: J-SiP (株)、千葉工業大学未来ロボット技術研究センター

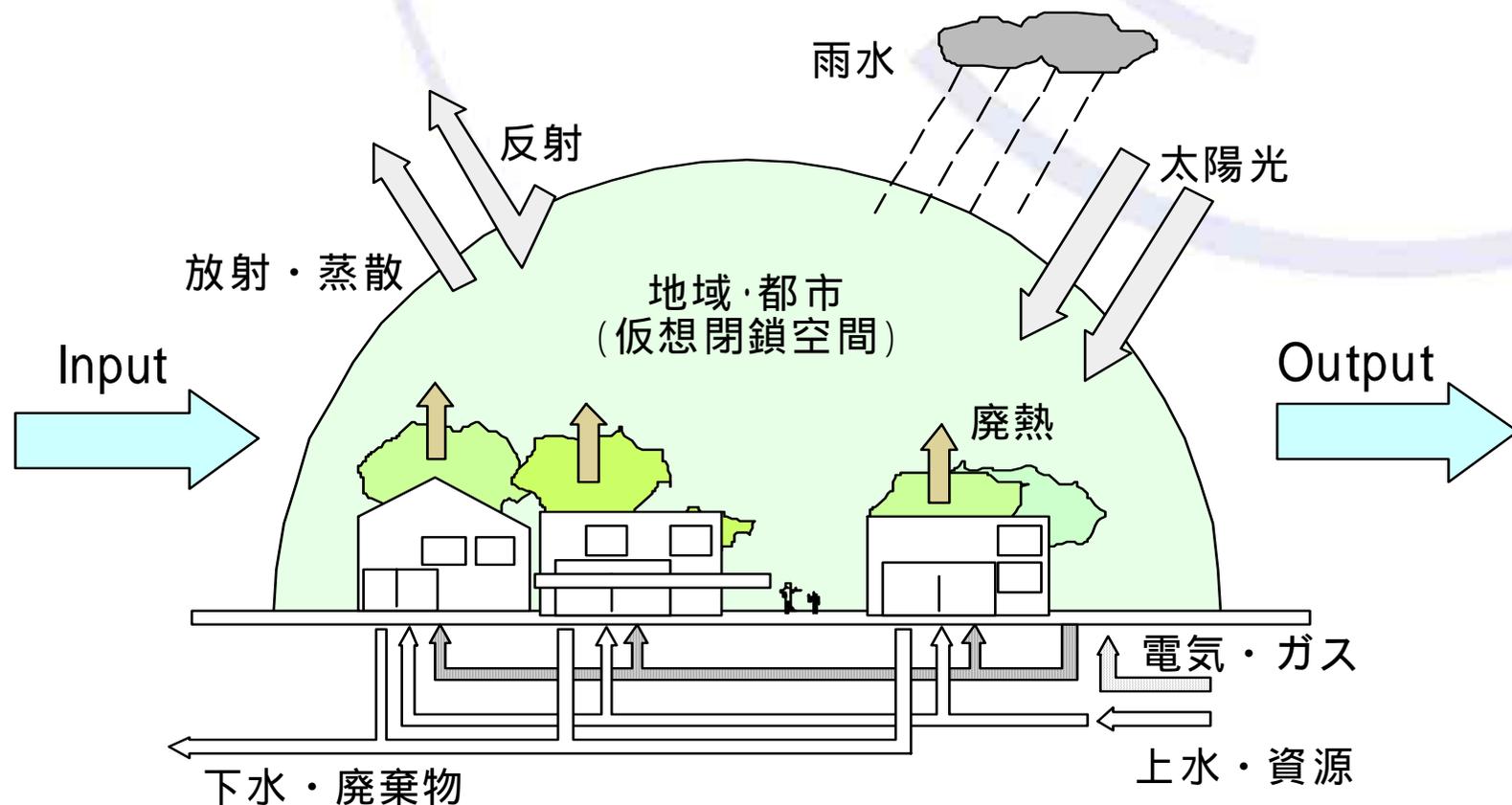
万博アメダスとは？

会場内の環境情報を基に森林等の会場内自然環境の機能・特性を来場者にわかり易く伝える。
会場内の透水性路面等の環境配慮型工法やバイオラング(緑化した壁)等の環境緩和効果を実証し、来場者にわかりやすく伝える。
会場内外の環境情報を素材として、地球環境問題を来場者にわかりやすく伝える。



NEDO「環境モニタリングシステムを用いた 地域省エネルギー計画立案支援手法」

地域の省エネルギー計画立案に必要な、環境モニタリングシステム、大気環境変化の予測法、環境対策の効果算定法等を開発。

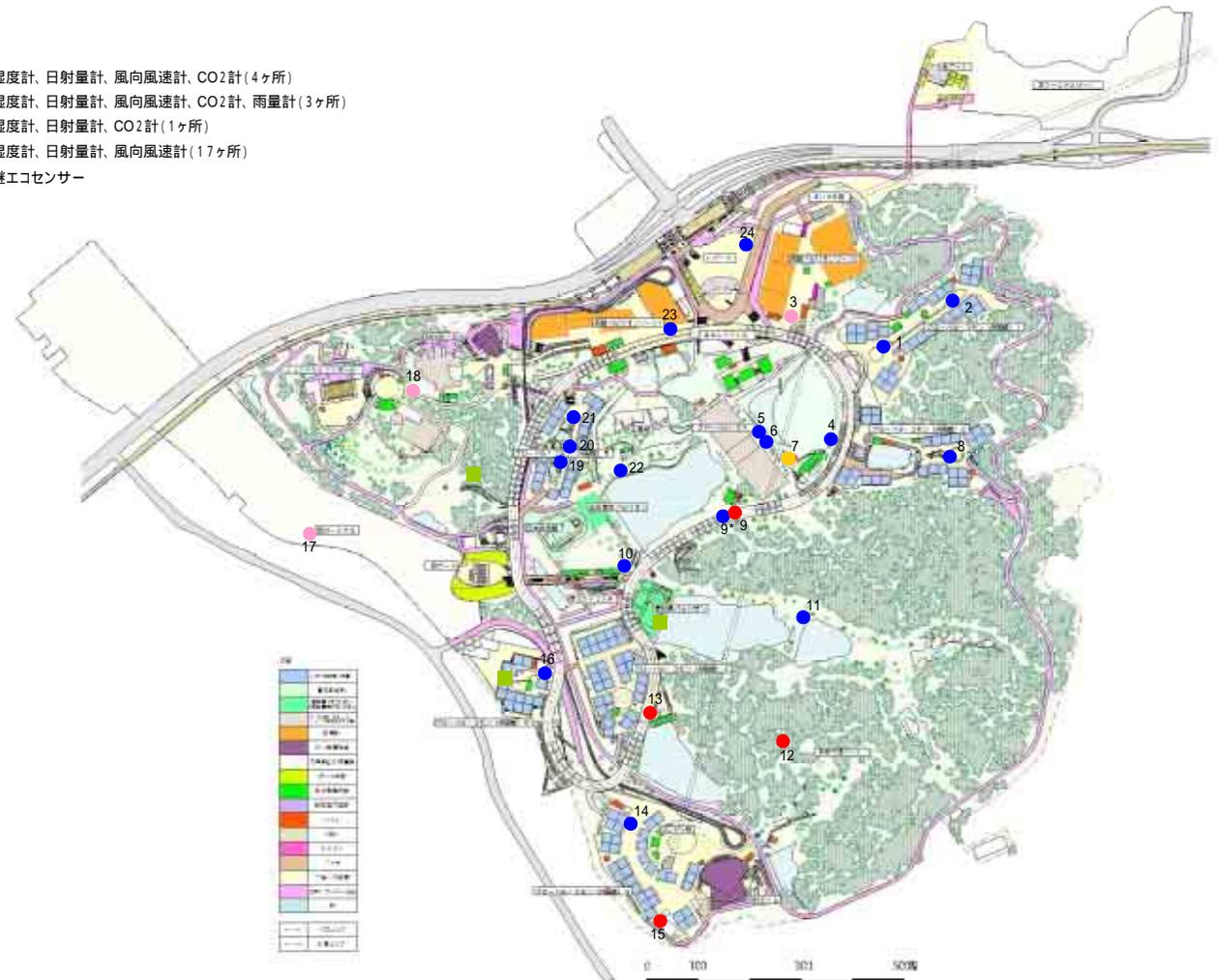


計測ポイント 25カ所を予定

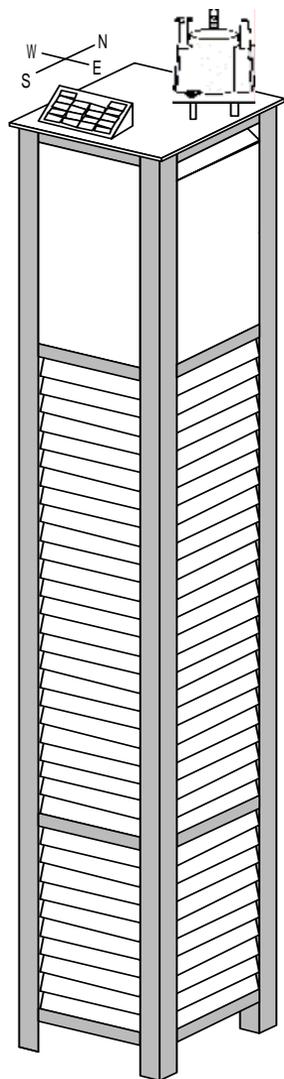
計測項目

- 気温
 - 湿度
 - 地表面温度
 - 日射量
 - 雨量
 - 風向
 - 風速
 - CO2濃度
-
- ・ エネルギー消費量
 - ・ 廃棄物処理量
 - ・ 新エネルギー使用量
 - ・ 上水使用量
 - ・ 来場者数

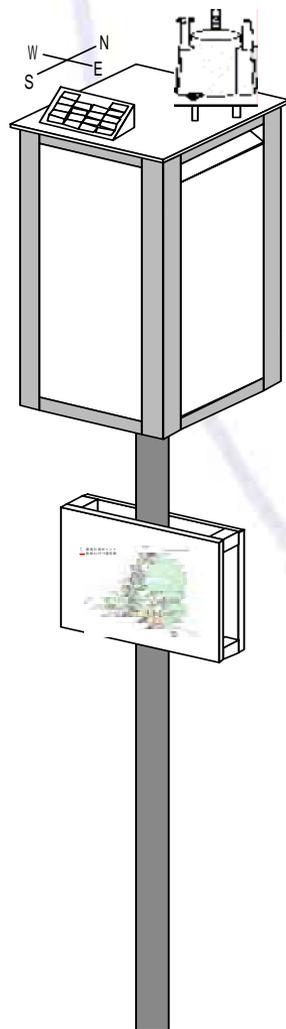
- 温湿度計、日射量計、風向風速計、CO2計 (4ヶ所)
- 温湿度計、日射量計、風向風速計、CO2計、雨量計 (3ヶ所)
- 温湿度計、日射量計、CO2計 (1ヶ所)
- 温湿度計、日射量計、風向風速計 (17ヶ所)
- 中継エコセンサー



計測タワーイメージ図



CO2計あり



CO2計なし

