

100台の小型ロボットを協調させよう

ディペンダブルシステム学研究室(担当:大下福仁)

kilobotは直径約3cmのロボットで、近くのkilobotと通信しながら移動できます。多数のkilobotを協調させて、**分散アルゴリズムの設計**を体験します。

フォーメーション

グループ分割

模様作成

自由に協調させよう



?

Algorithm design toward 100 small robots

Dependable System Laboratory (Lecturer: Fukuhito Ooshita)

Kilobots are robots with a diameter of about 3cm and can move around while communicating with nearby robots. Students will experience the **design of distributed algorithms** by coordinating many robots.

Formation

Group partition

Create a pattern

Coordinate freely!



?