

Cane guida robotico per non vedenti

I cani guida svolgono un ruolo importante come ausilio alla mobilità per i non vedenti, ma non sono la soluzione perfetta per tutti. Per questo un giovane ricercatore della Loughborough University ha ideato un dispositivo, chiamato Theia, ispirato alle consolle di gioco di realtà virtuale, che funge da “cane guida robotico” per aiutare gli ipovedenti a raggiungere la loro destinazione.

La chiave del dispositivo un [giroscopio](#), che spesso viene utilizzato come parte dei sistemi di controllo dell'assetto dei veicoli spaziali, incluso quello utilizzato sulla Stazione Spaziale Internazionale. Ciò consente a Theia di fornire un feedback di forza a seconda di dove è diretto e spostare la mano dell'utente in modo da condurli nella direzione desiderata, proprio come il tutore di un cane guida.

Theia si orienterebbe attraverso un sistema di fotocamera e [lidar](#) che gli consente di costruire un'immagine tridimensionale dell'ambiente, proprio come un'auto a guida autonoma. Gli utenti possono inserire la loro destinazione tramite comandi vocali e i processori di bordo determineranno il percorso migliore da prendere, anche tenendo conto dei dati in tempo reale sul traffico pedonale e automobilistico, nonché sul tempo.

[A questo link il video dimostrativo](#)