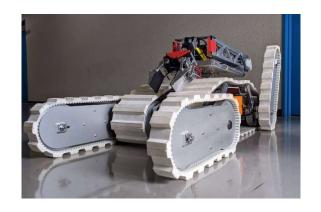
NITRo (日本)

インフラ・災害対応カテゴリー

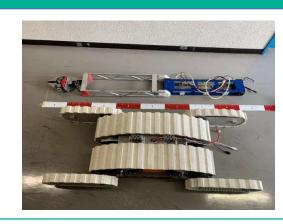


開発のポイント

機体の特徴は2つあります。

1つ目は機体のほとんどを覆う走行用ベルトです。これにより、不整地でも難なく踏破できます。

2つ目は全長1.2mのロボットアームで す。これにより、遠くにある目標にも アプローチできます。



【結成のきっかけ・動機】

チーム紹介

チームNITRoはメンバーの技術向上を目的に、名古屋工業大学 佐藤研究室の学生で結成されました。競技会への参加を通して、実践的な技術を身に付けるとともに、ロボットの運用経験を積み、チームとしても個人としても成長することを目標にしています。 【今後の展望】

現在、新機体を開発しており、特にハードウェアの製作に注力しています。一方で、ソフトウェアに関しては競技を行うための最低限のものしか開発できていません。今後は、ソフトウェアの開発にも力を入れ、より実用的なロボットの開発を目指しています。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	牛丸 恭佑	名古屋工業大学佐藤研究室 修士2年	テレイグジスタンス・ハプティックに関する研究
副リーダー	福田 晃大	名古屋工業大学佐藤研究室 修士2年	ロボットの自律走行に関する研究
ソフトウェア	炭竈 爽太	名古屋工業大学佐藤研究室 修士1年	ドローン搭載カメラの性能評価に関する研究
電装	金澤 航太郎	名古屋工業大学佐藤研究室 学部4年	テレイグジスタンス・ハプティックに関する研究
アドバイザー	木谷 真	川崎重工	ロボットの姿勢制御
アドバイザー	戸谷 美風	東芝デジタルソリューションズ株式会社	強化学習



連絡先 名古屋工業大学佐藤研究室 担当 福田 晃大 電話:090-9197-8372 メール:satolab.nit.rescue@gmail.com

HPなど Twitter: @NITRo85594165