災害対応標準性能評価チャレンジ

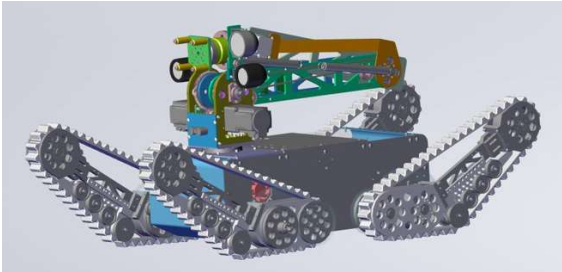
MISORA（日本国福島県南相馬市）

Disaster Robotics Category
インフラ・災害対応カテゴリー

開発のポイント

①荒地での安定走行のため重心を低く抑え、また狭い場所での旋回が行えます。
②障害物の大きさに応じて、通常走行モードに加えCAT-WALKとGIRAFFE-WALKの走行モードがあり、ロボット下部面が地面にぶつからないよう本体がせり上がります。
③本体の動きと同じ動作をするように連動させた直感的なコントローラを開発し、誰でも容易に操作することができます。

MISORA設計イラスト



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】
ロボット市場のビジネス参入を図るため、南相馬市ロボット産業協議会で英知を結集しロボット開発を進めようという構想がありました。時を同じくしWRS2020福島大会の開催企画が発表されたため、開発目標を当大会への参加としてMISORAの開発が始まりました。チームは開発担当企業と地元学校のロボット研究部生徒で構成されています。
【今後の展望】
WRS2020イベント以降はMISORAのアピール活動を積極的に推進し、災害ロボット以外の農業・林業・水産業などの分野も視野に入れたビジネス摸索を進めて行きたいと思います。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	五十嵐　伸一	YUBITOMA　代表	機構設計開発
操作ソフト開発	山崎　潤一	タケルソフトウェア　代表	ソフトウェア開発
ハンドユニット開発	高橋　敏志	（株）菊池製作所　設計部長	3Dによる部品設計開発
アーム設計・組立	長谷川　翔太	（株）タカワ精密	構造設計・試作品開発
操作生徒監督	境　僚太	福島県立小高産業技術高等学校　教諭	ロボット研究部顧問
MISORA操作担当	境　孝平	福島県立小高産業技術高等学校　生徒	ロボット研究部所属
MISORA操作担当	荒　将斗	福島県立小高産業技術高等学校　生徒	ロボット研究部所属
チームサポート	高野　晋二	（株）ゆめサポート南相馬	チームMISORA事務局
チームサポート	志賀　保	（株）ゆめサポート南相馬	チームMISORA事務局

チーム写真

連絡先　（株）ゆめサポート南相馬　取締役所長　木村　浩之　電話：0244-25-3310　メール：kimura@yumesupport.co.jp
HPなど　https://www.yumesupport.co.jp/ne2021040901/