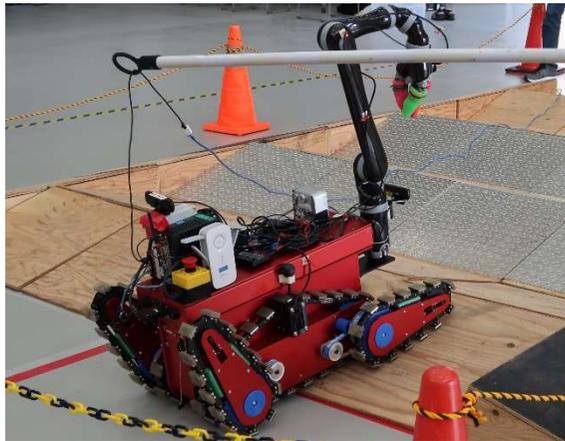
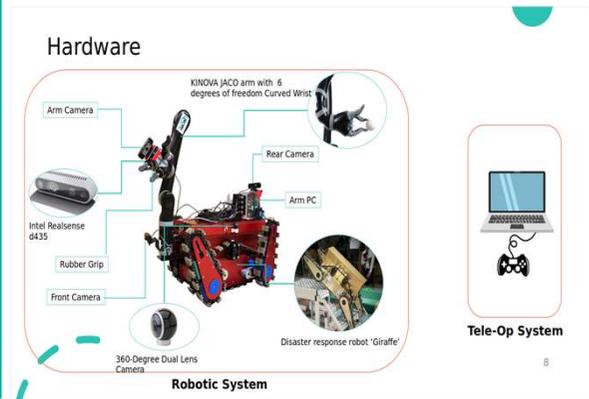


REL-UoA (日本)



開発のポイント

私たちが開発したロボットはメインクローラと4つのサブクローラ、逆運動学で制御できるアームで構成されていて、それらを3つのPCで遠隔制御できます。ロボットの高知能化を目的とし、DEX1ではメーターの自動読み取りとバルブの自動把持、EXP1では生成する地図の精度向上を新機能として開発しています。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】 私たちは、会津大学ロボット情報工学クラスター、大会に挑戦したい有志の会津大学生、福島県企業で結成されたチームです。ロボット開発企業との協力を得ながら、会津大学の強みであるICT技術を生かしたロボット開発を行っています。このロボット開発経験を通じて、自身の能力向上、大会での好成績を目指しています。
【今後の展望】 開発したロボットの性能を最大限に発揮することを目標に、開発だけでなく、操作訓練も重点的に行っています。追加した新機能で前大会より良い成績を取ることを指標に努力し、ロボット開発を重ねていきます。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	中村 啓太	会津大学 准教授	ロボット性能評価、シミュレーション
	小川 浩明	会津大学 大学院修士1年	画像処理
	MANAWADU Udaka Ayas	会津大学 大学院修士2年	ソフトロボット、画像処理
	阿部 翔	会津大学 学部4年	メインオペレーター、開発
	佐々木 大翔	会津大学 学部3年	サブオペレーター
	鈴木 拓真	会津大学 学部2年	サブオペレーター
	庄司 怜真	会津大学 学部3年	サブオペレーター
	本木 保成	株式会社アイザック	機械メンテナンス
	穴澤 剛士	株式会社FSK	ロボットシミュレータ



連絡先

会津大学 ロボットテストフィールド研究センター

担当：中村

電話：0244-25-0005

メール：rel-uoa@u-aizu.ac.jp

HPなど

<https://www.u-aizu.ac.jp/>