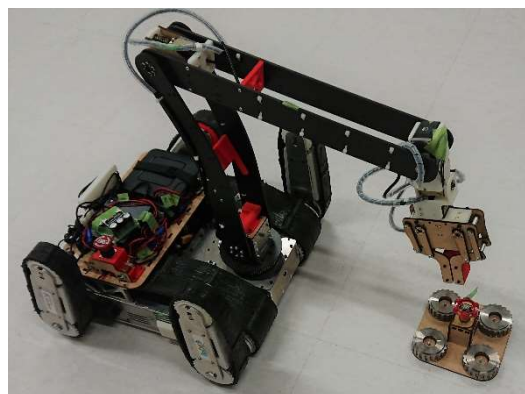
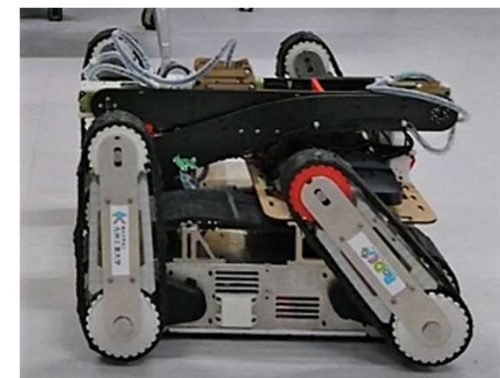


RoDEP (日本)



開発のポイント

この機体は低重心とパワーを重視して製作しました。土台の部分はアルミの骨格で覆われており非常に頑丈で、重心が下にあるので斜面や凸凹の道でも倒れにくくなっています。フリッパーを含む駆動系には強力なモーターを使用しており、安定した速度で走行が可能です。また、全長1mを超えるアームはコンパクトに折りたたむことができます。



チーム紹介

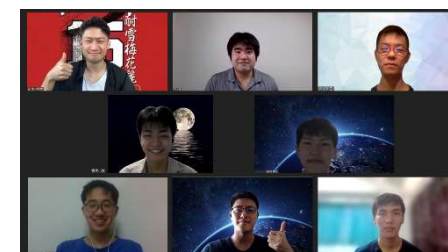
【結成のきっかけ・動機】

結成メンバーが入学した頃、九州工業大学情報工学部には本格的なロボットを作るサークルや部活動がありませんでした。そこで新たにロボットを製作する部活としてこのRoDEPを結成しました。

【今後の展望】

上回生と今の機体はこの大会を最後に引退します。今後は下回生のメンバーが主体となり、より性能の高い新たなレスキューロボットを製作していきます。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	稲田徹	九州工業大学 修士1年	人物の姿勢推定
機体の設計	内村護	九州工業大学 修士2年	点滴の流量計測
アーム制御	山本将大	九州工業大学 修士1年	機械学習
回路・基板の設計	森友希	九州工業大学 修士1年	球面パラレルリンク機構
回路・基板の設計	鉄原裕生	九州工業大学 修士1年	ロボットのシミュレーション
画像処理	本村開登	九州工業大学 学士4年	プログラミング
部品の加工・組み立て	栢木駿	九州工業大学 学士2年	組み込みソフトウェア
部品の加工・組み立て	瀬川真士	九州工業大学 学士2年	プログラミング



連絡先 九州工業大学 RoDEP 担当：稲田徹 メール：rodepkit@gmail.com

HPなど facebook：https://www.facebook.com/kitrodep/