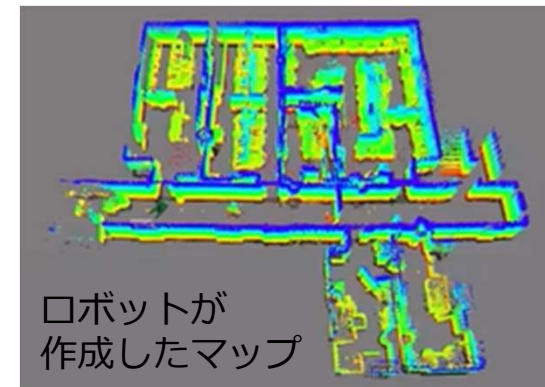


SHINOBI (日本)



開発のポイント

レスキュー活動において要求されるモビリティ、アーム作業、センシング全ての能力を兼ね備え、高い総合力を実現したロボットとなっております。特に、最新の機体では3次元LiDARを前後に二台搭載することにより、マッピングや自律移動のパフォーマンス向上を図りました。



ロボットが作成したマップ

チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

- ・研究成果を社会実装するためのステップとして、競技会という実践的な場で活躍できるロボットを開発したい
- ・ロボット開発および大会での運用を通して、災害対応・インフラ点検ロボットの開発・運用ノウハウを身に着けたい

【今後の展望】

SHINOBIにおいて開発されたロボットは、過去に実際の現場における災害対応活動への参加経験もございます。チームの展望として、今後はこのような災害対応・インフラ点検ロボットの社会への実装を目指します。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	竹森 達也	京都大学松野研究室 特定研究員	ヘビ型ロボット、レスキューロボットの制御と開発
チームメンバー (ソフト担当)	王 璽尋	京都大学松野研究室 博士5年	ロボットアームの自動制御による物体把持
	小池 涼介	京都大学松野研究室 修士2年	ロボットの構造及び制御の最適化
チームメンバー (ハード担当)	深尾 優斗	京都大学松野研究室 博士2年	群ロボットによる協調運搬制御
	北田 翼	京都大学松野研究室 修士2年	1リンク柔軟アームの角度・振動制御
	山田 卓生	京都大学松野研究室 修士2年	数理モデルを用いた四足動物の走行原理の解明
	道川 稜平	京都大学松野研究室 修士2年	触覚提示装置の開発
	田中 翔太	京都大学松野研究室 修士2年	群ロボットによるターゲット包囲制御
	森本 祐生	京都大学松野研究室 修士1年	宇宙ロボットによる柔軟構造物の運搬制御
	森田 瞭平	京都大学松野研究室 学部4年	ロボコンへの豊富な参加経験を生かしたロボット製作



連絡先

京都大学 工学研究科 機械理工学専攻 松野研究室 (メカトロニクス研究室) 電話：075-383-3596

ホームページ

<http://www.mechatronics.me.kyoto-u.ac.jp/>