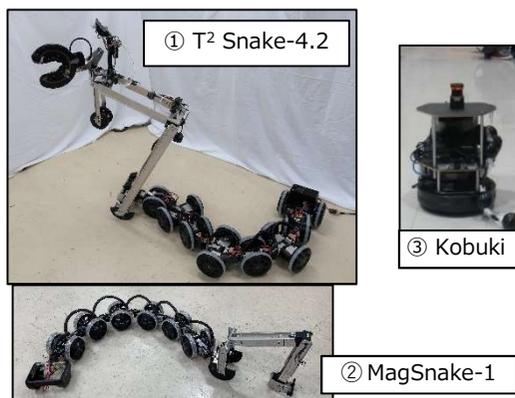


UEC-Snake (日本 東京都)



開発のポイント

- 3台のロボットで競技に挑戦します。
- ①アームつきヘビロボ **T² Snake-4.2**
 - 細長い胴体で狭所進入 & 障害物踏破。
 - 胴体やアームの巧みな動作で点検、階段昇降、段差昇降。
 - 「Cハンド」で大型バルブを開閉。
 - ②壁面移動ヘビロボ **MagSnake-1**
 - 磁石付き車輪でタンク壁面を移動。
 - タンク上で障害物乗越え。
 - ③自律移動車輪ロボ **Kobuki**
 - ヘビ達と協働し自律的に点検。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】ヘビ型ロボット研究を専門とする田中基康研究室+αのチームです。狭く入り組んだプラントの点検は、細長いヘビ型ロボットの応用先の1つです。プラント点検でのヘビ型ロボット活躍の可能性を示すとともに、現状の課題や問題点を抽出することを目的としています。

【今後の展望】明らかになった課題や問題点を解決すべく、今後もヘビ型ロボットの研究開発を進めていきます。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー, 制御	田中 基康	電気通信大学 教授	ヘビ型ロボットの制御とその応用
自律移動, 画像認識	根 和幸	個人参加	自律移動ロボット
ハード	中島 瑞	電気通信大学 田中基康研 研究員	ヘビ型ロボット, ロボット開発
自律システム	木村 優太郎	電気通信大学 田中基康研 修士2年	自律移動ロボット
オペレータ, 制御	上野 翔太郎	電気通信大学 田中基康研 修士1年	MagSnake-1
オペレータ, ハード	Chin Ching Wen	電気通信大学 田中基康研 修士1年	Cハンド, T2 Snake-4.2
インタフェース	古池 晃樹	電気通信大学 田中基康研 修士1年	インタフェース, スタックからの復帰制御
サポート	石河 優樹	電気通信大学 田中基康研 学部4年	ヘビ型ロボットの制御
サポート	谷平 晴紀	電気通信大学 田中基康研 学部4年	ヘビ型ロボットの制御
サポート	宮本 壮太	電気通信大学 田中基康研 学部4年	ロボットの開発



連絡先

電気通信大学田中基康研究室 田中基康 電話：042-443-5430

メール：mtanaka@uec.ac.jp

HPなど

<https://sites.google.com/site/motoyasutanakalab/>