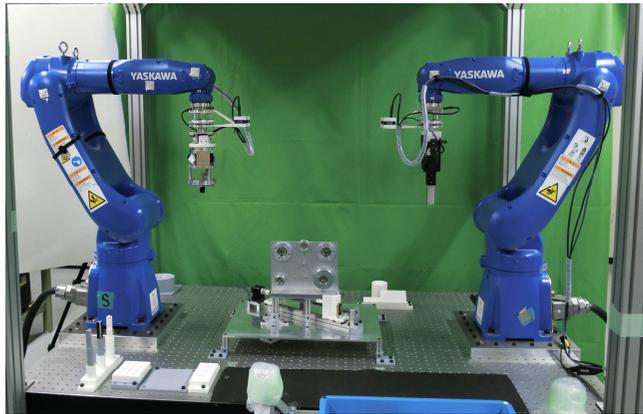


JAKS (日本)



開発のポイント

視覚や力覚を用いたセンシングにより精度の高い動作を実現しています。WRS2018の反省点を踏まえ、センシング能力を強化しました。視覚によりネジ穴の位置のズレを正確に計測できます。また、力覚センサにより、接触力を測り、嵌合の状況を把握し動作の制御を行っています。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

近隣にある金沢大学と信州大学の4つの研究室でチームを作りました。開発に必要な技術要素を考えて、ロボットハンド、センシング、視覚、動作計画の専門家を集めてチームを作りました。

【今後の展望】

大会をきっかけにロボットの組立作業の課題が明らかになったので、解決を目指し、今後さらに研究を進めて行く予定です。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	辻 徳生	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 准教授	ロボット動作計画
ハードウェア	鈴木陽介	金沢大学 ロボティクス・デザイン研究室 助教	触覚センサ, 近接覚センサ, 機構設計
ハードウェア	西村齊寛	金沢大学 人間・機械創造研究室 助教	ロボットハンド
ソフトウェア	川久保淳志	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 M2	画像認識
ソフトウェア	小林陸	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 M1	画像認識
ソフトウェア	山辺貴之	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 M1	ロボット動作計画
ハードウェア	田畑研太	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 D1	柔軟物体モデリング, 機構設計
ソフトウェア	石地竜也	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 B4	ロボット動作計画
ソフトウェア	石崎晴大	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 B4	ロボット動作計画
ハードウェア	道下和	金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室 B4	ロボットハンド



連絡先

金沢大学ロボティクス・メカトロニクス研究室
 担当辻 徳生 電話：076-234-4708
 メール：tokuo-tsuji@se.kanazawa-u.ac.jp