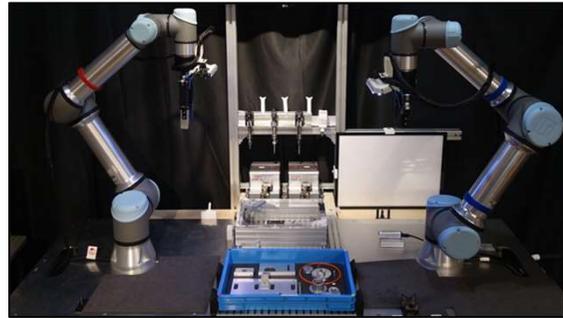
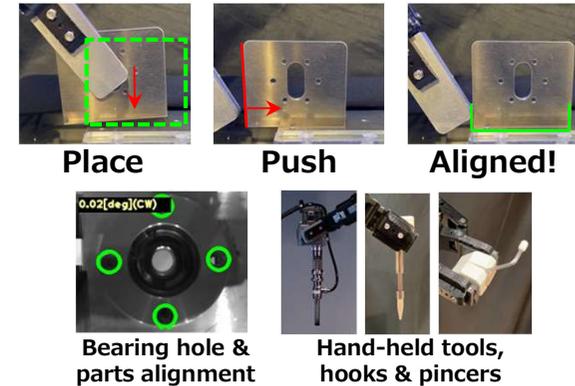


O2AC (Japan)



開発のポイント

本チームの前進であるO2ASでは、人のようにツールを使いこなし、成功判定をもって失敗を検知できる柔軟で信頼性をシステムを作りましたが3台のロボットと高精度3Dカメラを使用していました。今回はチームの特徴を残したままスリムでかつ信頼性の高いシステムを作り込み、認識部、状態推定部、プランニング部を強化しました。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】高精度な治具を使わず人のように柔軟なロボットシステムの実現に向け、2018年度からO2ASとして本競技に参加してきました。今回は新たな難課題をクリアすべく中京大学 橋本・秋月研究室のメンバも加入し、チームをO2ACと改め参加しています。

【今後の展望】大会で設定された課題をクリアするために生まれたチームのソースコードやツールをできるだけ公開し、講演会などでも経験を共有することで、ロボット研究に貢献していきたいと考えています。

| 役割 | 氏名 | 所属/役職 | 得意分野、研究分野 |
|-------------|---------------------|-----------------|-------------------------------------|
| チームリーダー | Felix von Drigalski | オムロン サイニックス株式会社 | Robot Manipulationに関する研究 |
| システムインテグレータ | 中島 千智 | オムロン株式会社 | システム設計 |
| 画像処理 | 植芝 俊夫 | 産業総合研究所 | Robot Vision |
| ハードウェア設計 | 胡 正涛 | 大阪大学 | Robotic mechanism, Mechanism design |
| 画像処理 | 秋月 秀一 | 中京大学 | 3次元物体認識に関する研究 |
| ロボット制御 | Cristian Beltran | 大阪大学 | Robot Manipulationに関する研究 |
| ロボット制御 | 笠浦 一海 | オムロンサイニックス株式会社 | In-hand pose estimationに関する研究 |
| 画像処理 | 橋本 学 | 中京大学 | Robot Vision, Computer Vision |
| | | | |



連絡先 オムロンサイニックス株式会社 担当：中島 電話：080-9932-5779 メール：chisato.nakashima@sinicx.com

HPなど 中京大学 橋本・秋月研究室 大阪大学 原田研究室 産総研 HP オムロンサイニックス