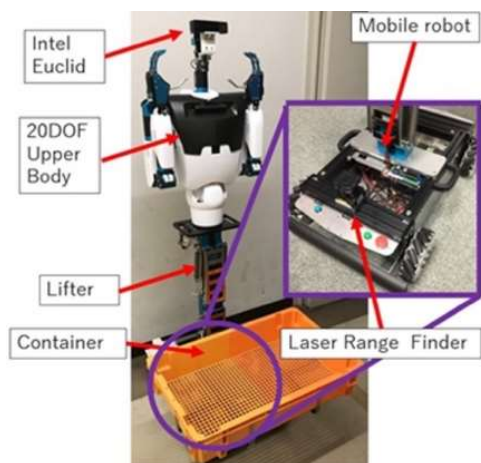


Team Meijo (日本)



開発のポイント

1. 必要なタイミングで自動的に作業環境を整える商品棚
→ロボットが作業しやすいように**必要な商品棚だけがロボットの前にスライド**して出てくる
2. マーカー不使用で商品の位置姿勢を推定するAI
→**商品の接地面を推定する新AI**を使ってマーカーレスで商品の位置姿勢を推定可能にした



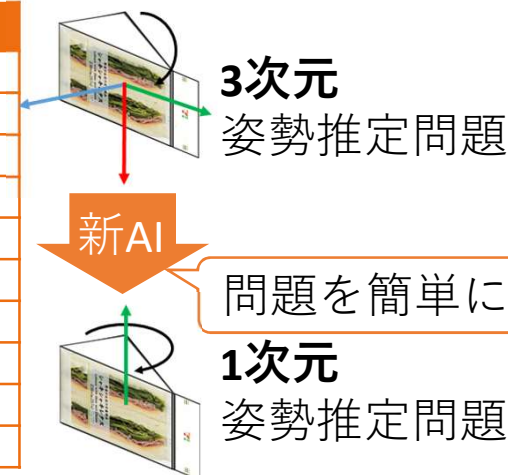
チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

2018年度大会で、大原研究室と田崎研究室が別チームとして出場していたことがきっかけである。大会後、大原研究室と田崎研究室はそれぞれ得意とする分野がロボットのメカ部分、認識部分であることが判明し、双方の力を合わせることで優勝が可能だと確信した。

【今後の展望】 双腕マニピュレーションによる作業の高速化

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	田崎 豪	名城大学田崎研究室 准教授	ロボットビジョン
認識	伊吹侑祐	名城大学田崎研究室 修士2年	ロボットビジョン
認識	松本和久	名城大学田崎研究室 修士1年	ロボットビジョン
メカ・モーションプラン	富川竜誠	名城大学大原研究室 修士2年	メカ設計・モーションプランニング
メカ・モーションプラン	岩井舞香	名城大学大原研究室 修士2年	メカ設計・モーションプランニング
メカ・モーションプラン	小林和史	名城大学大原研究室 修士1年	メカ設計・モーションプランニング
メカ・モーションプラン	鈴木麻友	名城大学大原研究室 学士4年	メカ設計・モーションプランニング
メカ・モーションプラン	竹村勇馬	名城大学大原研究室 学士4年	メカ設計・モーションプランニング
メカ・モーションプラン	水藤久寛	名城大学大原研究室 学士4年	メカ設計・モーションプランニング



連絡先

名城大学大原研究室/田崎研究室 担当：田崎豪

電話：052-838-2310

メール：tasaki@meijo-u.ac.jp

HPなど

大原研究室 <https://www1.meijo-u.ac.jp/~kohara/cms/>

田崎研究室 https://www1.meijo-u.ac.jp/~tasaki/cms_new/