

ChiefScientistOffice (Japan)



開発のポイント

ソフトバンク株式会社ChiefScientist室では、パソコンや自動車のように部品組み換えが容易で、ソフトウェアを自由に開発できるロボットを目指して開発しています。
自律移動ロボット「Cuboidくん」に、新規に設計したスカラ型アームを取り付けたロボットにてフューチャーコンビニエンスストアチャレンジに出場いたします。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】
モバイルマニピュレータ開発に際し、車両・アームそれぞれの性能がどれほど要求されるかによってハードウェア・ハードウェアの設計は大きく変わります。「人の役に立つロボット」を目指す際にどの程度の性能が要求されるのか、また既存の技術でどの程度のものが実現できるのかを検証するため本大会に参加いたしました。実際にロボットを開発することで発生する技術的問題を、他のチームの方々がどのように解決されているのかお話を伺えると幸いです。

【今後の展望】
Moveit等の既存パッケージを使用して各種機能を実装しましたが、実際に使用してみると計算時間が長いことや、一部の機能が未完成など、様々な問題がありました。今後これらの問題を解決する方法を調査・検証し、サービスロボットとして活用できるモバイルマニピュレータを目指して開発する予定です。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	沼井 隆晃	ソフトバンク株式会社	ハプティックインタフェース、手術ロボット
サブリーダー	スプラトマン ジョシュア	ソフトバンク株式会社	意思決定モデル、人間ロボットインタラクション
メンバー	坂口 達郎	ソフトバンク株式会社	Computer Science, Computer Vision
メンバー	横地 亜衣理	ソフトバンク株式会社	感性工学、ロボットの小型化
メンバー	大西 祐輝	ソフトバンク株式会社	制御工学
メンバー	戒田 雄士	ソフトバンク株式会社	機械工学
メンバー	森永 雅也	ソフトバンク株式会社	メカトロニクス、構造設計、生産システム



連絡先 SBMGRP-signagekun.com@g.softbank.co.jp

HPなど <https://www.signagekun.com/>