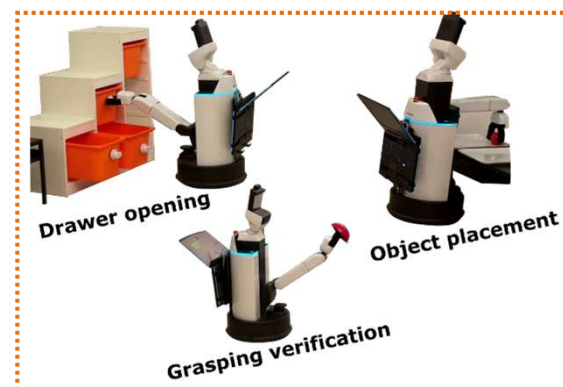


AISL-TUT (日本 愛知県 豊橋市)



開発のポイント

私たちは前回大会から引き続き、基本的な動作を確実にすることを重視して開発を行ってきました。把持対象物体の正確な認識や把持成否の判定といった目立たないながら重要な機能の開発や、引き出しを開ける動作の改善、手に持った物体を置く動作の精度向上など、基礎動作の完成度を高めました。



Team description

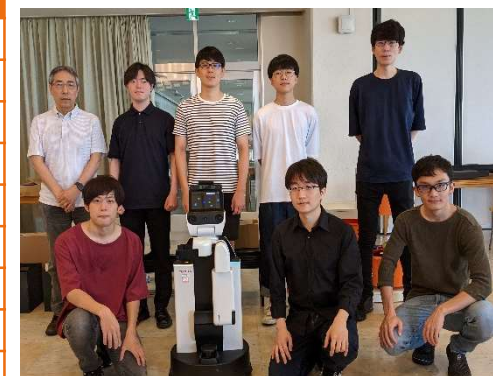
【結成のきっかけ・動機】

2016年のRoboCupへの参加で開発した技術を継続して発展させるため、2018年のプレ大会から参加しています。B4～D2の有志メンバーが個々の研究の傍ら開発を行い、個人及び研究室全体の技術力向上を図っています。

【今後の展望】

今後は把持技術と物体認識の改善、動作の高速化に取り組み、実用的なシステムを目指します。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
システム統合 等	松崎 成道	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 博士2年	植物繁茂環境における自律移動のための環境認識
自律移動 等	三明 優介	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 修士2年	サービスロボットの物体探索における視点計画
人物認識 等	石井 雄大	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 修士1年	ロボットと人間による共同物体探索
物体検出 等	鶴沢 祥亘	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 修士1年	植物繁茂環境における画像を用いた経路方向推定
把持成否判定 等	斎藤 諒	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 修士1年	自律移動ロボットによる地図生成
引き出し検出 等	藤方 郁也	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 修士1年	人と自律移動ロボットのインタラクション
障害物検出 等	南 康太	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 修士1年	自律移動ロボットのウェアネス
物体認識 等	岩澤 笙	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 学部4年	自律移動ロボットによる地図生成
行動計画 等	高木 勇弥	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 学部4年	自律移動ロボットによる地図生成
チーム指導	三浦 純	豊橋技科大 行動知能システム学研究室 教授	知能ロボティクス



連絡先

豊橋技術科学大学 行動知能システム学研究室 担当：松崎 電話：0532-44-6826 メール：matsuzaki@aisl.cs.tut.ac.jp

HPなど

研究室HP: <http://www.aisl.cs.tut.ac.jp/>, WRS HP: <http://www.aisl.cs.tut.ac.jp/WRS>