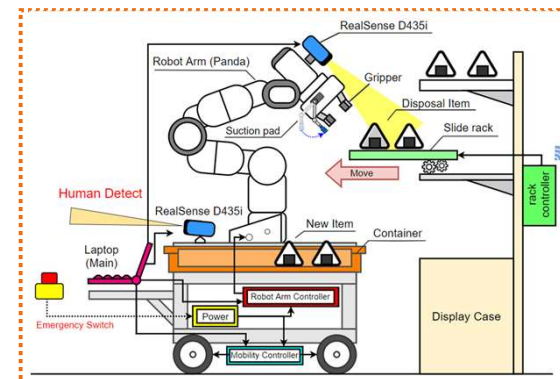


HSRL-CoR (日本、大阪)

開発のポイント



陳列・廃棄タスクでは、自動棚と高精度マニピュレータの協調動作で、商品の陳列、廃棄、フェイスアップ等の作業を効率化しています。**接客タスク**では、持続可能な世界の実現に貢献するコンビニエンスストアを目指し、SDGsに基づいた未来の接客システムを提案しています。**トイレ清掃タスク**では、左右のシンプル構造の据え置き型清掃ロボットにより、清掃時間の短縮と信頼性の高い掃除システムを目指しています。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

大阪電通大鄭研究室では、人と同じ空間で共存協働できる、安全で作業性の高いロボットシステムの開発研究を行っています。人とロボットが共存協働する未来のコンビニエンスストアで活躍できるロボットシステムの実現を目指すべく、HSRL-CoRを結成しました。

【今後の展望】

未来のコンビニがお客様とスタッフにとって幸せな空間になるように、より多様なサービスをインテリジェント、かつ安全に実行できるもう「一人のスタッフ」としてのロボットの開発を目指します。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	鄭 聖熹	大阪電気通信大学/教授	人共存・協働型ロボットシステム
システム開発	井堀 幸祐	大阪電気通信大学鄭研究室/修士2年	ROSシステム、マニピュレーション
システム開発	中井 勝也	大阪電気通信大学鄭研究室/修士2年	全方向移動体を用いた高精度自己位置推定
ハードウェア開発	前田 直樹	大阪電気通信大学鄭研究室/修士2年	二輪倒立型電動車椅子の設計/制御
ハードウェア開発	馬場 渉	大阪電気通信大学鄭研究室/修士1年	階段昇降可能な電動車椅子の設計
ハードウェア開発	奥村 裕也	大阪電気通信大学鄭研究室/学部4年	据え置き型トイレロボットの設計
システム開発	大西 海斗	大阪電気通信大学鄭研究室/学部2年	タッチパネルを用いた接客システム



連絡先

大阪電気通信大学鄭研究室 担当：鄭 聖熹

電話：072-820-4575

メール：s-jeong@osakac.ac.jp

HPなど

<https://sites.google.com/osakac.ac.jp/jeonglab>