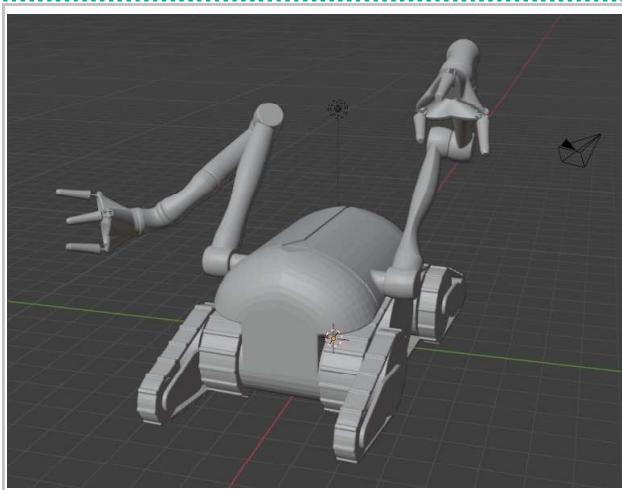
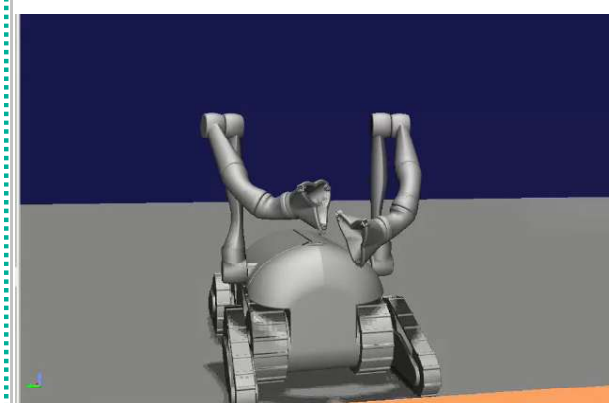




開発のポイント

昆虫をモチーフにしたクローラ型ロボットは、多様な環境に対応します。3本指アームにより、複雑なタスクや繊細な作業もこなすことが可能です。自然界から着想を得たユニークなデザインが、実用性と操作性を両立させています。

チーム
紹介

ROS2を活用したロボット開発で成果を出すため、このチームを結成しました。シミュレーターを通じて、ロボットの物理挙動やセンサー特性、ROS2の通信技術を深く学び、その知識を実用的な開発に活かすことを目指しています。

現在はトピック通信が中心ですが、今後はライフサイクルノードを活用したサービス通信やアクション通信を導入することで、ミッションクリティカルなタスク処理や、確実なフィードバックを必要とするロボット制御の信頼性を向上させていきたいです。



役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	竹内彪司	Spes Tech LLC / エンジニア	ROS2を活用したロボット開発

連絡先 admin@spestech.co.jp

Webサイトなど <https://www.spestech.co.jp>