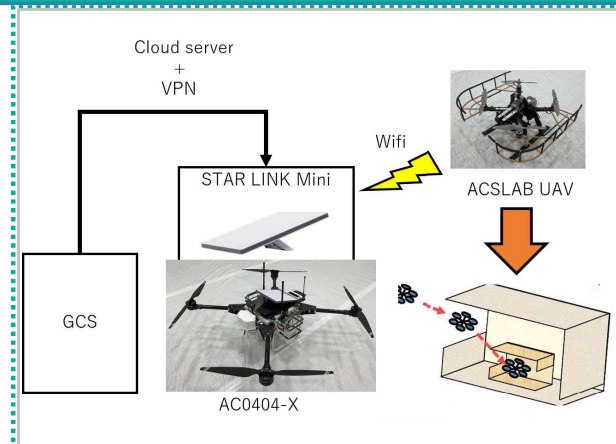




開発のポイント

Mission1では、オルソ化に向けた最適軌道を生成するシステムを利用します。Mission2ではエッジAIによって認識した文字にしたがい、必要物資を遠心クラッチ式投下装置で安全に投下します。Mission3では無線中継により親機をミッションエリアまで誘導し、親機に搭載されたスターリンクを用いて建物に進入する子機を制御します。



チーム紹介

過去に大学・企業間で行った共同研究の成果をもとに、過酷な災害対応に適用可能なタフな無線システム及びドローンシステムを開発したいという思いでチームを結成しました。

今回の競技会ではLTE通信に頼らない国内の無線通信システムを利用しており、その成果物を実際の災害対応ミッションで活用できるようにブラッシュアップしていく予定です。



役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	鈴木 智	千葉大学工学研究院/准教授	ドローンの知能化及び自律制御に関する研究

連絡先 千葉大学工学研究院 機械工学コース 自律制御システム研究室

Webサイトなど <https://www.em.eng.chiba-u.jp/~acslab/>