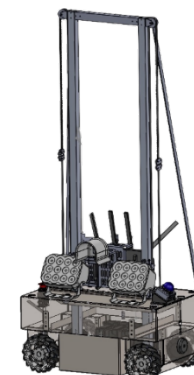
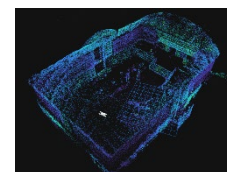




開発のポイント

競技大会の為だけではなく、実際の災害現場での活用を見据え、ハードウェアからソフトウェアまでを学生主体で一貫して開発しています。モビリティ性能やアームによる作業機能に加え、デジタルツインを実現するための点検・解析機能など、多岐にわたる要素を実装してきました。大会時には2台のロボットとドローンを組み合わせ、効率的にタスクを遂行を目指します。



チーム紹介

[結成のきっかけ・動機]

・災害対応ロボット技術を促進させて社会実装を目指す為に、競技会を通したロボットの現状の課題や問題点を抽出する事を目的としてチームを結成した。

[今後の展望]

・災害対応・インフラ点検ロボットの社会実装を目指して、ロボット・ドローンの研究開発を進めています。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	長谷川 晴基	長岡技術科学大学 機械系 修士1年生	災害対応ロボットの制御と開発
UGV機械設計/回路設計	鳥羽 広葉	長岡技術科学大学 機械系 修士1年生	社会実装を目的とした災害対応ロボットの開発
画像処理	Min Pyae Sone	長岡技術科学大学 機械系 修士2年生	UGV/UAVの画像処理とHCIに関する研究
シミュレーター開発	沼本 祐輝	長岡技術科学大学 機械系 修士1年生	UGV/ROVのシミュレーター開発
ロボット運用支援	小倉 秀太	長岡技術科学大学 機械系 修士1年生	振動抑制制御
画像処理	川端 陸希	長岡技術科学大学 機械系 学部4年生	UGV/UAVの画像処理に関する研究
UGV機械設計	渡邊 巧望	長岡技術科学大学 機械系 学部3年生	社会実装を目的とした災害対応ロボットの開発
UGV機械設計	大槻 勇翔	長岡技術科学大学 機械系 学部3年生	ドローンの安全保護に関する研究

