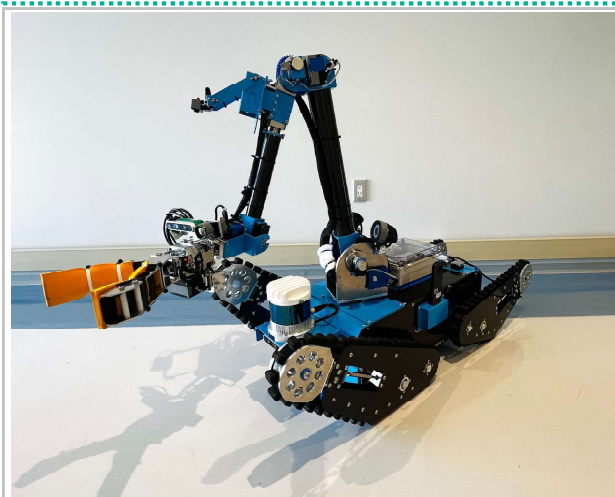
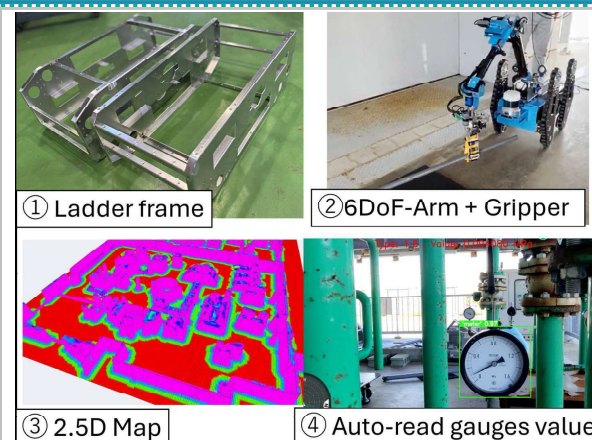




開発のポイント

- ① カーボン材とラダーフレーム構造により、強度と軽量化を両立する設計としました。
- ② アームの半自動展開とハンドのトルク制御により、オペレータの負担を軽減しました。
- ③ 3D SLAMと2.5Dマップを利用した自律移動を実現しました。
- ④ 画像認識により、圧力計やQRコードの読み取り、構造物のクラック検出の自動化を実現しました。



チーム紹介

東日本大震災の教訓を胸に、本当に現場で役立つロボットを目指しました。チームは、南相馬ロボット産業協議会の開発企業と会津大学の学生で構成されています。

MISORA2の活用を積極的に推進し、災害対応ロボットにとどまらず、農林水産業や建設業といった他分野にも事業の可能性を広げていきます。



チームリーダー ロボットオペレーター1 ロボットオペレーター2 安全管理者 アシスタント ネットワークマネージャー チームメンバー チームメンバー	松村 悠馬 長沢 勇希 沼尾 丈夫 佐々木 大雅 長谷川 翔大 岩田 壘 大西 威一郎 上林 輝昌	株式会社クフウシヤ 会津大学大学院 株式会社ハマ 株式会社クフウシヤ 株式会社タカワ精密 会津大学大学院 株式会社クフウシヤ 株式会社タカワ精密	ロボット開発(SLAMナビゲーション) ロボット開発(画像自動認識) ロボット開発(ドローン操縦) ロボット開発(アーム制御) ロボット開発(ハードウェア設計製作) ロボット開発(画像報告プログラム) チーム統括 ロボット開発(機構設計開発)
役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野