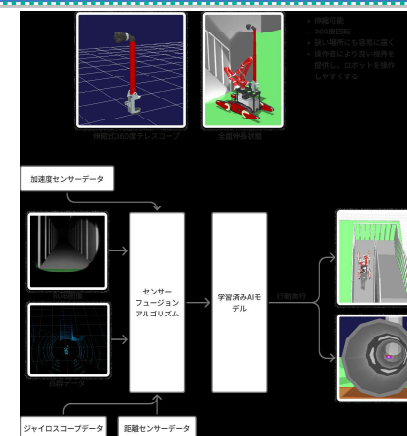




開発のポイント

私たちは、危険環境下で自律的に作業できる智能型ロボットを開発しました。傾斜地対応クローラは360°回転カメラで死角なく点検でき、LiDARとカメラで安定走行可能です。AI制御ドローンはマルチセンサ融合により障害物回避や狭所自律飛行を実現し、災害対応や点検に貢献します。



チーム紹介

私たちはロボット研究を行い、危険環境で人に代わって作業する未来を目指しています。メンバーは協力し専門性を高め、創造力と挑戦心で課題に取り組みます。国際大会での成果と技術力向上にも努めています。

私たちは現場で活躍するロボットの開発を進めています。多様なタスクを効率的にこなし人の負担を減らすことで、安全で効果的な作業環境の実現を目指します。新技術やAI制御を取り入れ、実践的で柔軟な設計に挑み、技術力とチーム力の向上に努めています。



役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	高本潤良	会津大学 成瀬研究室 学部 4 年	ロボットアームに関する研究

連絡先 会津大学 渡部研究室 担当：渡部先生 電話番号：0242-37-2715 メール：rel-uoa@u-aizu.ac.jp

Webサイトなど <https://www.u-aizu.ac.jp/>