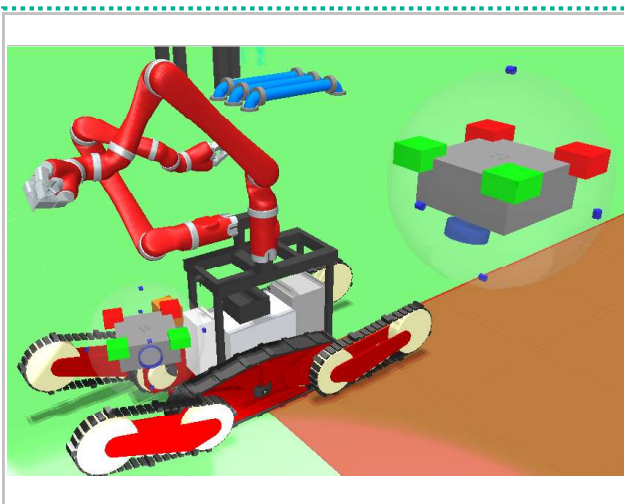
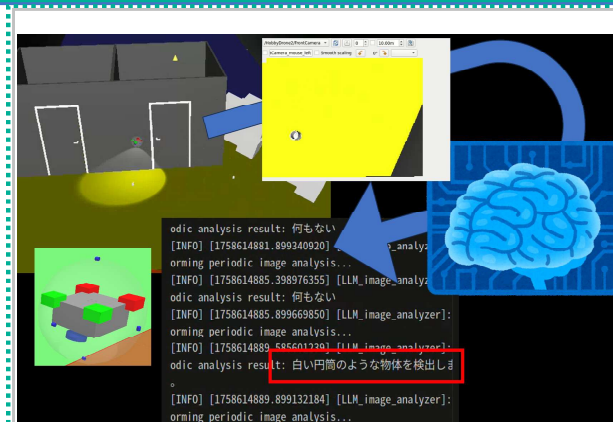




開発のポイント

私たちのロボットは、「不整地移動ロボティクス勉強会」で培った不整地環境下での走行ノウハウを生かし、力強く走行します！
また、AIを活用し、効率的にQRコードを探索します！！



チーム紹介

私たちは、現在オンラインで定期開催中の「不整地移動ロボティクス勉強会」の参加者で結成されたチームです！勉強した事を実際に使ってみる事で、より深い学びを得ることを目指しています。

真面目に勉強し直す会では、どなたでも参加できる勉強会を今後も開催していく予定です。ご興味のある方は、勉強会プラットフォームconnpassからお気軽に申込みください。



役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	井上聖也	オムロン株式会社 技術知財本部	ロボティクス、制御工学、機械学習

連絡先

Webサイトなど <https://majime-ni-study.connpass.com/>