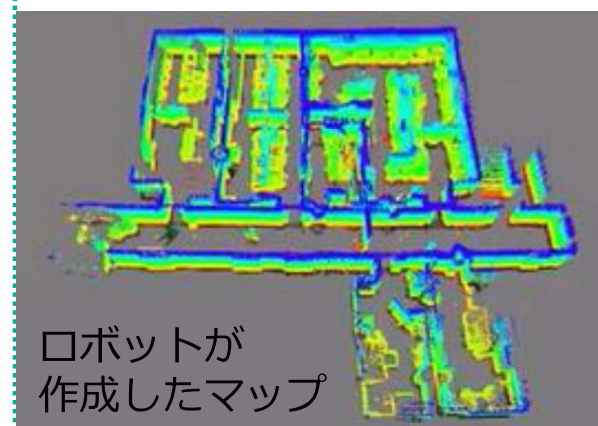




開発のポイント

FUHGAは、操作性・アーム作業・探索能力のすべてを高水準で備えた、高い総合力を持つ万能型レスキューロボットです。
YAGURAは、長いアームを活かして高所の点検作業を容易に行うことができます。
現在、これらのロボットの連携を実現する取り組みが進められています。



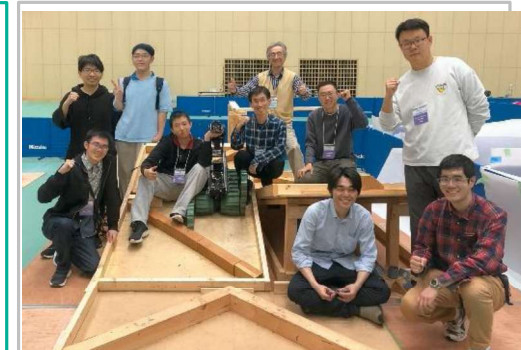
ロボットが作成したマップ

【結成のきっかけ・動機】

研究成果を社会実装するためのステップとして、競技会という実践的な場で活躍できるロボットを開発するという目的で結成しました。
本大会での運用を通して、災害対応・インフラ点検ロボットの開発・運用ノウハウを身に着けると共に、現状の課題や問題点を把握することを目的としています。

【今後の展望】

SHINOBIにおいて開発されたロボットは、過去に実際の現場における災害対応活動への参加経験があります。チームの展望として、今後はこのような災害対応・インフラ点検ロボットの社会への実装を目指します。



チーム紹介

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	王 璽尋	大阪工業大学/講師	UGV, Modular robotics, UI

連絡先 大阪工業大学 工学部 電子情報システム工学科 事務室 Tel:06-6954-4286

Webサイトなど <https://www.oit.ac.jp/laboratory/room/436/index.html>