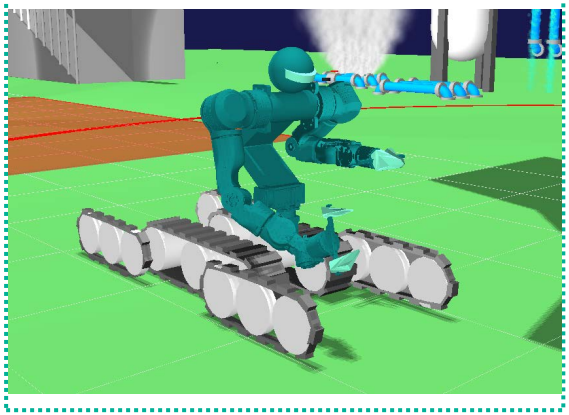
シミュレーション災害チャレンジ	NITRo-UI	日本



開発のポイント

双椀型マニピュレータを搭載し、VRによる直感操作が可能な最先端レスキューロボットを開発中。
ドローンで迅速に詳細な地図を生成し、情報収集や作業支援を大幅に加速。災害現場で圧倒的な実力と高い作業精度を発揮する。

チーム紹介

クローラ型レスキューロボット開発経験を持つ精鋭メンバーが集結。培ったユーザインタフェースの知見を最大限に活かし、現場での実践的なタスクに挑戦することで、操作性と効率性を極限まで高め、災害対応力を飛躍的に向上させる。

次世代ユーザインタフェースで災害現場の作業を最適化し、操作性と適応力を極限まで高めることで、現場対応力と安全性を圧倒的に向上させ、実用性の高い災害支援を実現する。

K. Kanazawa, N. Sato and Y. Morita, "A Verification of a Teleoperation Interface for Rescue Robots using a Virtual Reality Controller with a Door-Opening Task," 2023 IEEE International Symposium on Safety, Security, and Rescue Robotics (SSRR), Naraha, Fukushima, Japan, 2023

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
オペレーター	宗里和哉	名古屋工業大学佐藤研究室 学部4年	レスキューロボットのユーザインタフェースに関する研究

連絡先　名古屋工業大学佐藤研究室 担当：佐藤徳孝

Webサイトなど　https://hi.web.nitech.ac.jp　https://rrl-nitro.github.io/