



開発のポイント

開発ポイント

- 研究室内のロボットを再現
- 3DLiDAR搭載
- マニピュレーター（6自由度+ハンド）



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

ロボカップのレスキュー実機部門に出場した際、WRSの展示を見て「自分たちも挑戦してみたい」と感じました。そこで、研究室内の技術力向上を目的に、シミュレーションチャレンジのチームを結成しました。

WRS2025では、災害対応ロボットに求められる環境地図作成や自律制御について学び、知見を積み重ねたいと考えています

【今後の展望】

研究室での実機開発とも連携し競技会で得られた成果を実機に導入することを考えています。そうすることでより実践的な研究へと発展させていきたいです。



役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	満田 柊	明星大学/学部4年	レスキューロボット

連絡先 明星大学工学部山崎研究室 メール：yoshiaki@me.meisei-u.ac.jp

Webサイトなど <https://www.sae.meisei-u.ac.jp/course/mechanics/>