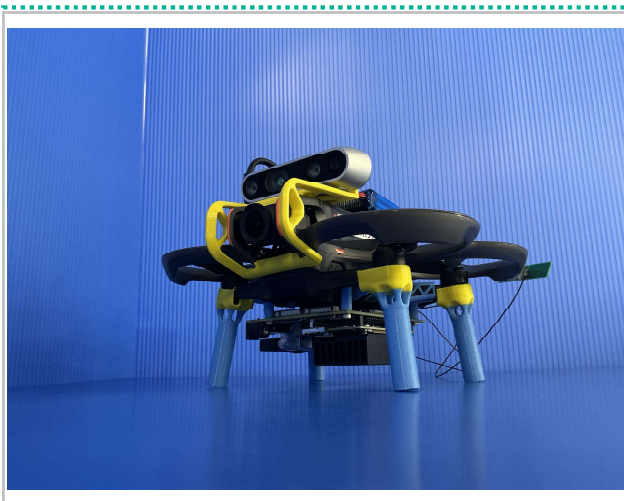




開発のポイント

AVATA2にRealSense D435iを搭載し、マッピング技術の研究を進めています。安定飛行のため軽量の固定パーツを3Dプリンターで設計し、トラス構造のコースを試作してマップ作製やデータ収集を行い、飛行実験を重ねています。



【結成のきっかけ・動機】

私たちは明星大学山崎研究室で災害救助ロボットの研究・開発に取り組んでいます。ロボカップオープン2025でBest in Class Aerialに優勝したことをきっかけに、研究室内でドローン技術に特化して取り組むチームを結成し、活動を始めました。

【今後の展望】

研究室での陸上型実機とも連携し競技会で得られた成果を飛行型実機に導入することを考えています。より実用的な研究へと発展させていきたいです。

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	小山信元	明星大学山崎研究室 学部4年	レスキューロボット

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

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