

RoboCupJapanOpen 2016 AICHI

Rescue Robot League

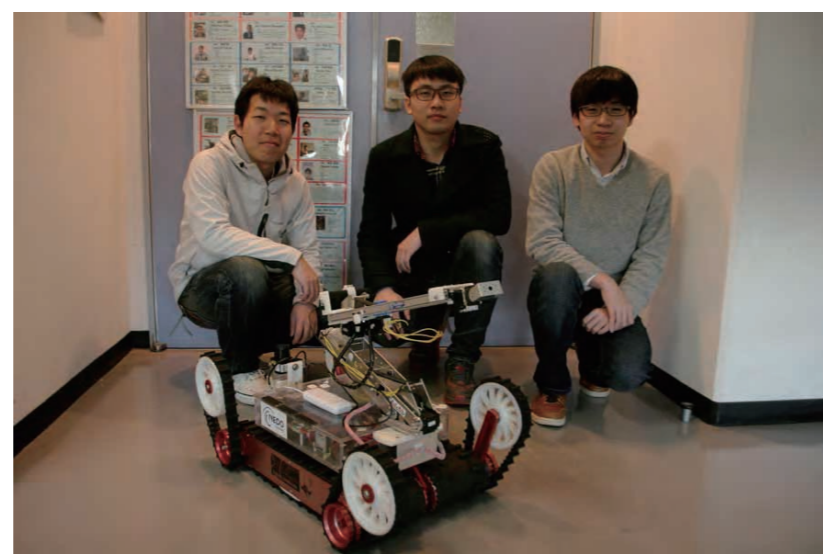
Team Introduction (参加チーム紹介)

RR-1. 衣笠吉田研究室 岡山理科大学工学部



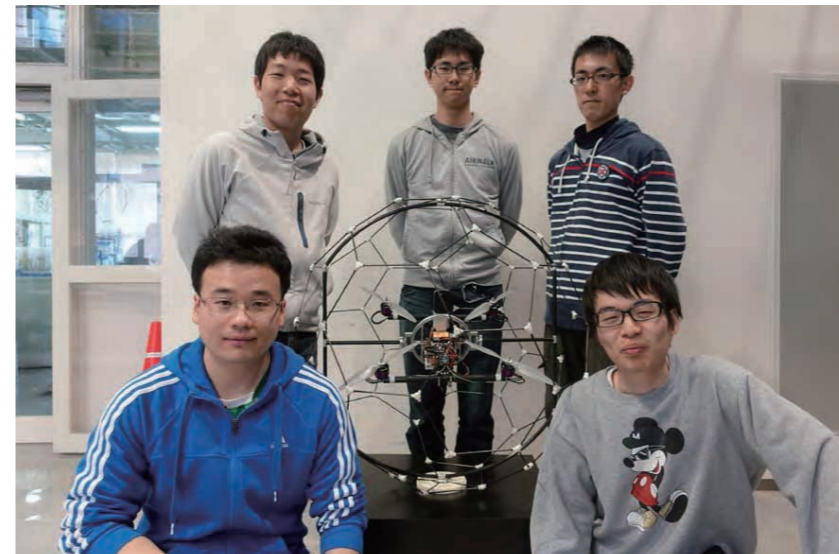
私たち吉田衣笠研究室では、ベルトに覆われながらも自由に曲がって走ることが出来る FMT と呼ばれるロボットの研究開発を行っています。今大会に出るにあたり、被災者の探査能力を付与するためにカメラアームを設置しました。FMT 持ち前の走行性能に加えて、あらたに加えた探査能力を発揮し、好成績を残せるようにチーム一同頑張ります！応援よろしくお願いします！

RR-3. G-Tan 東北大学



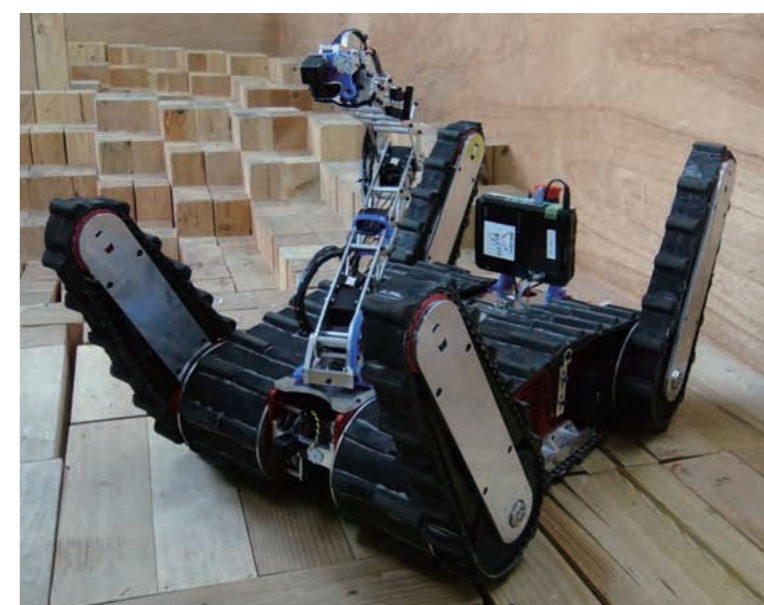
東北大学田所研の学部3年生を中心にした G-Tan です。今回もクローラロボット Kenaf で参戦しますが、搭載機器のほとんどを刷新し、ソフトも完全に ROS 化しました。ギリギリの開発でしたが、準優勝の前回を上回れるように頑張ります！

RR-4. Flyrene 東北大学



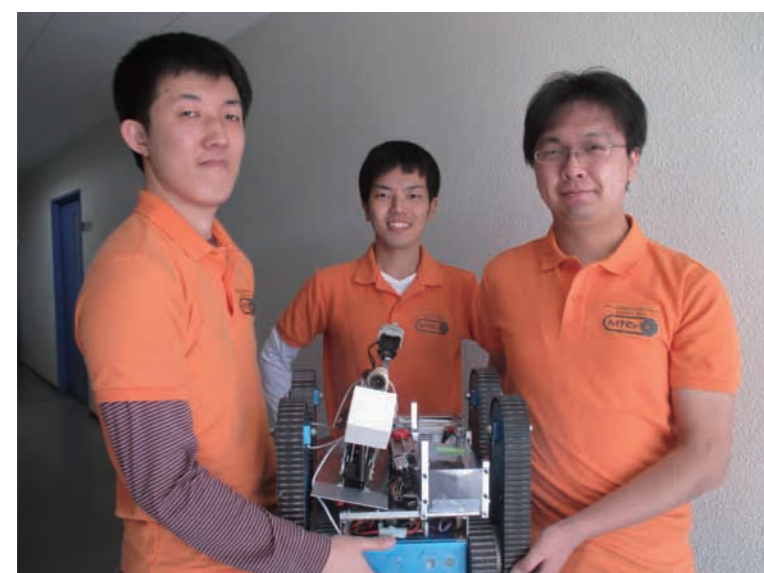
東北大学田所研の学部3年生を中心にした Flyrene です。研究室で開発中の球状ガードを持つドローンを RoboCup 仕様で再設計し、小型軽量化と全天球カメラの搭載を行いました。地図生成機能はありませんが、フィールドを転がって移動しながら要救助者を発見できるように頑張ります！

RR-5. Nexis-R 長岡技術科学大学



私たちは長岡技術科学大学の学生の有志と、長岡市の中小企業の方々の有志によって結成されたチームです。設計・回路製作・プログラミング等は学生が、部品の製作は企業の方々がそれぞれ担当し、走破性能の高い災害対応ロボットの開発に取り組んでいます。

RR-6. NITRO 名古屋工業大学



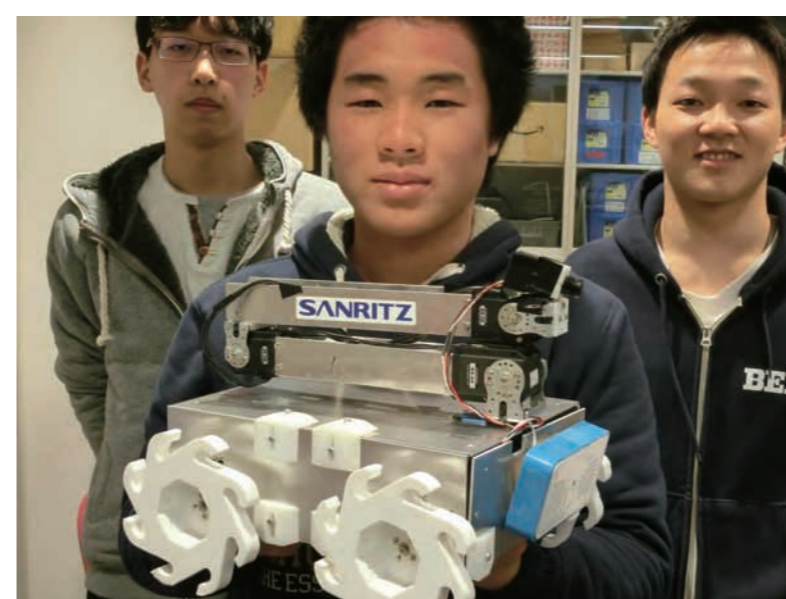
メンバーの技術向上、研究室内での技術伝承、チーム間での交流を目的に、毎年参加しています。今年度は、昨年度製作した遠隔ロボット NITRO Clawler をさらに改良した機体で参戦します。よろしくお願いします！

RR-7. SHINOBI 京都大学 メカトロニクス研究室



ロッカーボギー機構 + クローラを採用した自律ロボット「Gecko」は不整地でも正確に地図作成し、要救助者を発見。遠隔ロボット「YOZAKURA」は全方向カメラを有するアームと星型タイヤの走破力で迅速に要救助者を探索。月夜に舞う桜の如く風雅にレスキューします。

RR-8. Chukyo Rescue 中京大学



私達「Chukyo-Rescue」は、中京大学清水研究室のメンバーから構成されています。今年も自分たちで一からロボットを作ることをコンセプトに活動してきました。他のチームとの交流を深めて自チームの更なる発展に努めていきたいと考えています。よろしくお願いします。

RR-9. Orange-Beetle 近畿大学



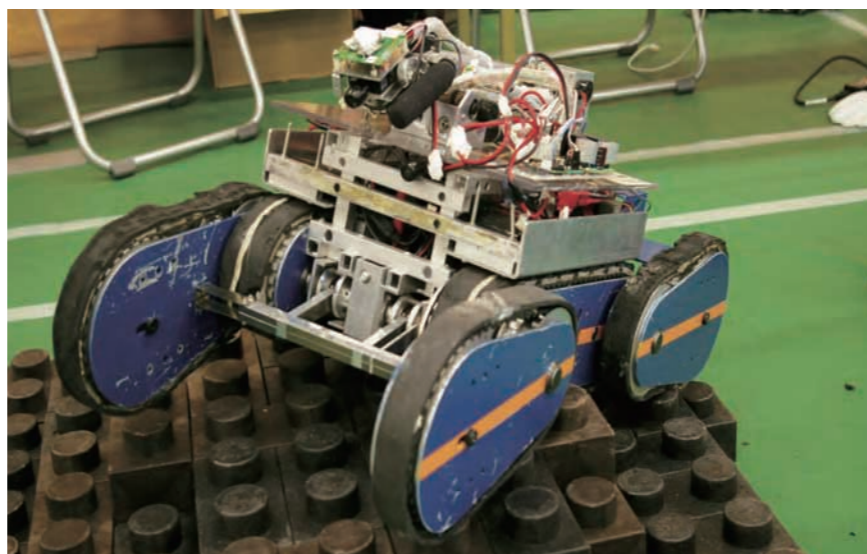
近畿大学メカトロニクス研究室「Orange-Beetle」です。写真のロボット UMRS2009 が 2 台で出場します。新たに作成した探査用のマニピュレータで、昨年よりも多くの被災者の発見を目指します。よろしくお願いします！

RR-10. NIIT-BLUE 新潟工科大学



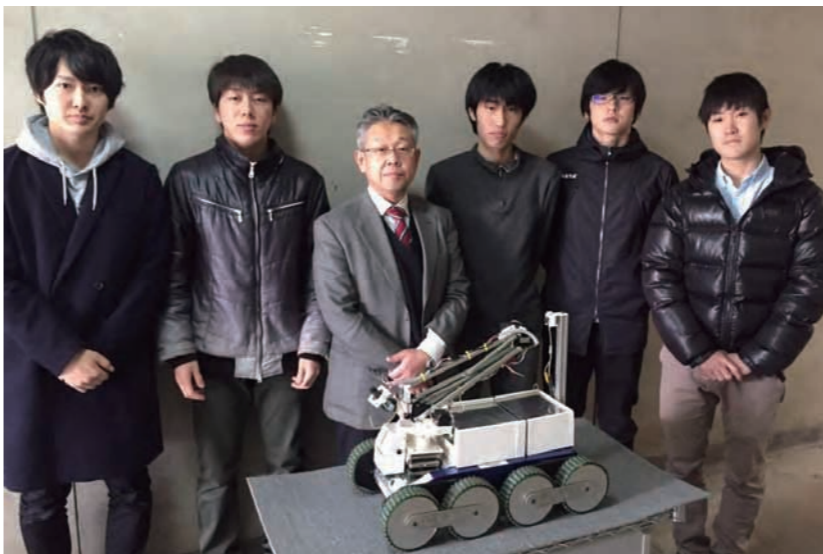
「NIIT-BLUE」は新潟工科大学のロボット研究部と大金研究室の有志で結成したチームです。現メンバーでは去年の福井に続き 2 回目の参加になりますので、前回よりも成長した姿を見せられるように頑張ります！！応援よろしくお願いします！！

RR-11. DERA Pickers 愛知工業大学 奥川研究室



本大会が正しくホームでの開催になります。多くの実証実験によって得られた SLAM 作成技術と伸縮機構の新型アームを用いて、良い結果が残せるように新メンバーとなったチーム一丸となって頑張ります。また 2016 年度のロボカップ世界大会出場に向けて準備中です。応援よろしくお願いします

RR-12. 大阪府立大学高専 土井研究室 大阪府立大学工業高等専門学校メカトロニクスコース



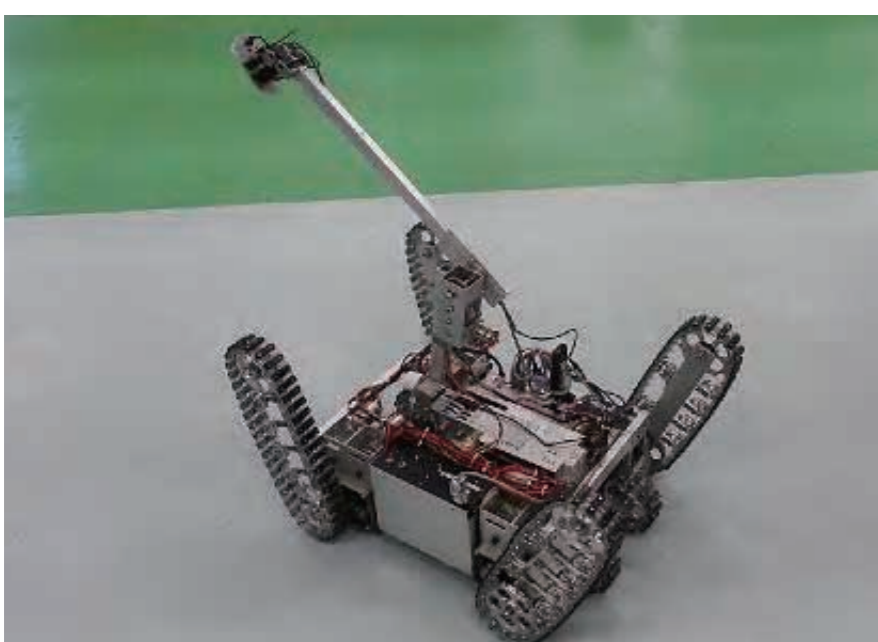
大阪府大高専 土井研究室は、2015 年に出場したロボカップで得た課題の、アームの再設計、操作性の向上のためのプログラムの再構築を今年度の卒業生が行ってきました。今回のロボカップでは来年度の研究生が出場し、新たな課題を見つけ、より良いロボットにしていきたいと思ひます。

RR-13. RoDEP 九州工業大学 情報工学部



RoDEP は九州工業大学のロボット製作サークルです。今年度は遠隔操作型と自律型ロボットの 2 台で大会に参加します。遠隔操作型はより高い点数がとれるよう改良を加え、前回大会では動かせなかった自律型も動かすことができるようになりました。今年も優勝目指して頑張ります。

RR-14. DreiR (ドライエル) 福井工業高等専門学校



「DreiR」は福井工業高等専門学校のチームです。ロボットはカメラを 3 台搭載し、3 対のクローラで動きます。今年が初参加ですが、今回の出場で用意してきたすべてを出し切り、その上で私達に足りないもの、今後の課題を見つけられるように頑張ります。

