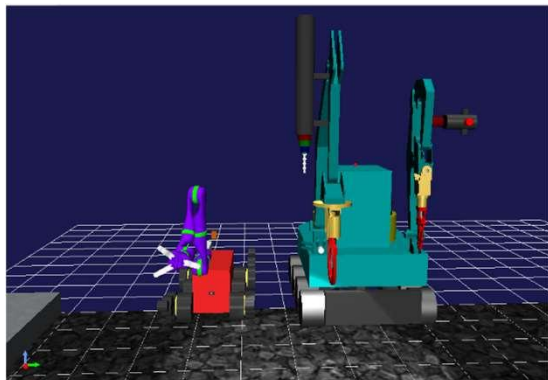
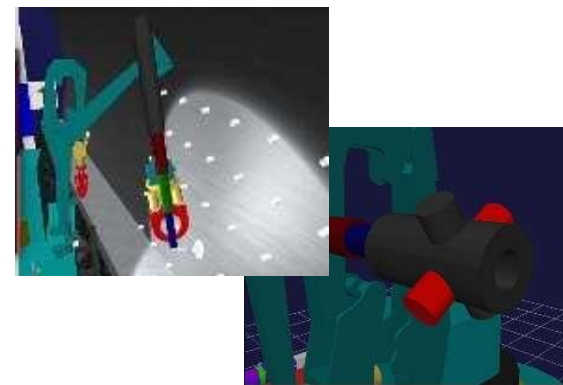


# REL-UoA-JAEA (日本)



## 開発のポイント

私たちはエンドスコープ、棒引き抜き専用モデルをenryuに搭載した。エンドスコープは上下に動くだけでなく、伸縮機能をもたせたことでより広範囲に細かい部分まで点検・確認を行うことができる。また、QRコードを読み取るプログラムも開発した。  
棒引き抜きは、棒をしっかりと固定してから回転させるために、今までより安定してかつ迅速に引き抜くことができると期待できる。



## チーム紹介

**【結成のきっかけ・動機】** 去年の先輩方(卒業生)がWRSに参加を呼びかけていたことでWRSのことを知り興味を持った。システムを開発する上でシミュレーションの方が安全かつ安価に動作確認を行うことが可能であることからシミュレーションをやってみようと思った。  
**【今後の展望】** この大会を通じて得た知識や技術を元に、まずはコンピュータの仮想空間に現実の情報を設定して繰り返しシミュレーションを行う。それが現実空間でも実現可能かどうかの検証を繰り返し行い、開発したソフトウェアを実機に導入できればと考えている。

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
	渡部 有隆	会津大学 上級准教授	ソフトウェア工学、クラウドロボティクス、スマートラーニング
チームリーダー	青葉 龍馬	会津大学 学部4年	機体制御、データ通信
	大橋 彩人	会津大学 学部4年	画像処理
	鶴野 皓太	会津大学 学部4年	機体制御
	Kabir RAIHAN	会津大学 大学院修士1年	クラウドロボティクス、機械学習、画像処理
	志賀 海月	会津大学 学部3年	機体制御
	緒方 俊亮	会津大学 学部3年	機体制御、プログラミング
	穴澤 剛士	株式会社FSK	ロボットシミュレータ



連絡先 会津大学 担当：渡部 電話：0242-37-2715 メール：rel-uoa@u-aizu.ac.jp

HPなど <https://www.u-aizu.ac.jp/>