

出場ロボット紹介

凡例:

C??/M??: ゼッケン番号(C:チャレンジャーズ M:マスターズ)

C01-08, M01-02: オンライン C11-19, M11: 映像審査

種類1: 自立型(単独で動きます)/

非自立型(電源やコンピュータを外に置きます)

種類2: 単独型(1台)/複数型(2台以上)/分離合体型

一番下は使用技術(ロボットの機能)を示しています。

ライトレース: 線をたどって走ります

デドレコ(デッドレコニング): 自分の居場所を計算で知っています

距離: 距離を測るセンサ **光音**: 光や音を使うセンサを搭載

協調: 2台以上が共同作業 **ビジョン**: 目を持っています

ローラ(手): ローラーや手で物を取ります **風**: 風力を使います

C/M出場ロボット紹介

チーム名(or 代表者名) 所属(省略の場合あり)

★みどころ

☆ひとこと

ロボットの画像

Type:

種類1

種類2

Spec:

長さ×幅

×高さmm

重さkg

速度mm/s

Tech:

ライトレース**デドレコ****距離****ビジョン**

光音**協調****ローラ****手****風**

チャレンジャーズコース 出場ロボット

C01 快便の赤べこ

初めまして、衣川研です。 福島大学 衣川研究室

★探索・回収・分別、三位一体の動き

☆見ていて楽しい衣川研ロボット第一号!



Type:

自立型

単独型

Spec:

422×310×390mm

2.93kg, 83mm/s

Tech:

ライトレース

デドレコ**距離**

ビジョン**光音**

協調**ローラ****手****風**

C02 じゅでいあ

自由工房J 大阪電気通信大学自由工房

★ボールの認識もライトレースも全て画像処理で行っています

☆画像処理を最大限活用しました



Type:

自立型

単独型

Spec:

250×250×255mm

2.7kg, ? mm/s

Tech:

ライトレース

デドレコ**距離**

ビジョン**光音**

協調**ローラ****手****風**

C03 銀雲雀

山口辰久 京大機械研究会OB・OG会

★飛行型ロボットで追い込み漁

☆おそらく知能ロボコン史上初



Type:

自立型

複数型

Spec:

170×170

×50mm

0.09kg

1000mm/s

Tech:

ライトレース**デドレコ****距離****ビジョン**

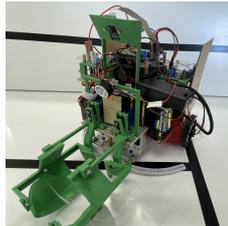
光音**協調****ローラ****手****風**

C04 ギジラ

(株)今野重工 福島大学 衣川研究室

★アームでつかんで光ります

☆センサーはカメラだけです!!!!!!



Type:

自立型

単独型

Spec:

310×255

×230mm

2.003kg

341mm/s

Tech:

ライトレース**デドレコ****距離****ビジョン**

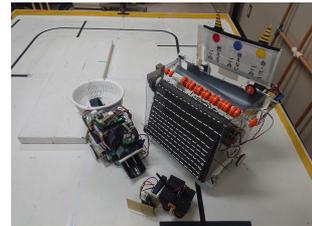
光音**協調****ローラ****手****風**

C05 鬼嫁&夫&イッヌ

鬼嫁husband 茨大ロボ技

★安定した玉回収・効率的な仕分け作業・壁走行

☆パシられる夫、パシる妻、しっぽを振るイッヌ



Type:

自立型

複数型

Spec:

350×480

×550mm

4.5kg

215mm/s

Tech:

ライトレース**デドレコ****距離****ビジョン**

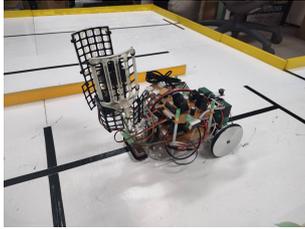
光音**協調****ローラ****手****風**

C06 メカトロ様

ラボラバーズ 福島大学 高橋研究室

★信頼性の高いロボットを目指しました。

☆50点とります！



Type:
自立型
単独型
Spec:
330×210
×260mm
2.807kg
858mm/s

Tech:

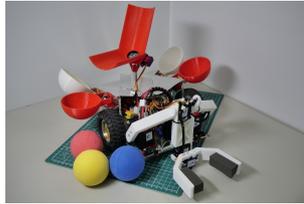
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C07 O-1

Ball into the Bowl 東北工業大学 藤田研究室

★5つのおわんでボールを仕分けします

☆基板と配線を100万回直しました



Type:
自立型
単独型
Spec:
380×250
×320mm
3.17kg
350mm/s

Tech:

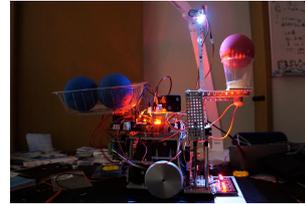
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C08 OSCA

しぶしぶ「藤」 渋洪理科部

★攻めた走りが持ち味です。

☆夢を乗せて走ります。



Type:
自立型
単独型
Spec:
350×170
×350mm
3kg
500mm/s

Tech:

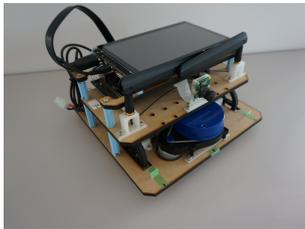
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C11 O. I. T. RD

大阪工業大学ゴミ対策合同大阪工業大学ロボティクス&デザイン工学部

★デザイン思考で考えたロボットです。

☆ゴミについて考えよう！



Type:
自立型
単独型
Spec:
230×230
×181mm
1.9kg
400mm/s

Tech:

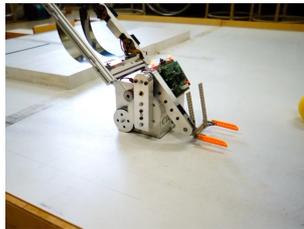
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C12 SLAM-D4

平澤 順治

★RC用サーボを2個使います

☆参加できて嬉しいです



Type:
自立型
単独型
Spec:
370×180
×255mm
2.5kg
70mm/s

Tech:

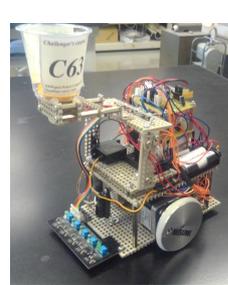
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C13 Chat Noir 2

渋洪「燕」

★【簡単】ブザーが表示器に【デバッグが楽】

☆びよー=50ぴー=10ぴ=1



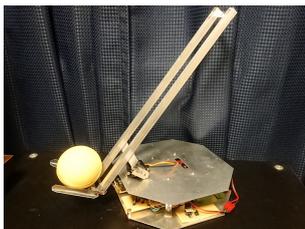
Type:
自立型
単独型
Spec:
200×150×240mm
1.7kg, 280mm/s
Tech:
ライントレース
デドレコ 距離
ビジョン 光音
協調 ローラ 手風

C14 Futura I-α

Futura開発チーム

★古いロボットのフレームを使いまわしました

☆なんとかか得点を狙いたいです



Type:
自立型
単独型
Spec:
300×200
×350mm
1kg
400mm/s

Tech:

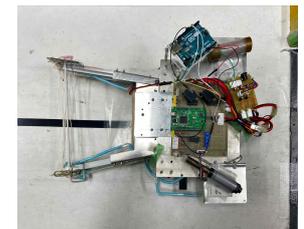
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C15 英国式クワガタロボ

ムシキング 茨大ロボ技

★クワガタの力をご覧ください！

☆押し出せ！



Type:
非自立型
単独型
Spec:
400×340
×200mm
2.44kg
275mm/s

Tech:

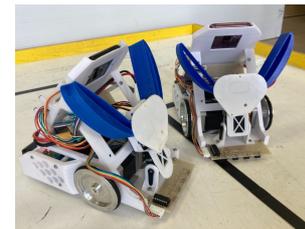
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C16 珊瑚・翡翠

R2西 東北工業大学 藤田研究室

★画像検出によるボール色・位置判定(AIの気分による)

☆背中のモニタに検出したボール色が表示されます



Type:
自立型
単独型
Spec:
354×146
×201mm
1.83kg
150mm/s

Tech:

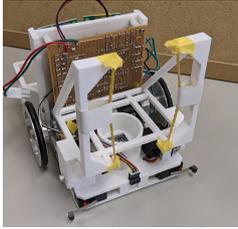
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C17 c.1

C 東北工業大学 藤田研究室

★愛嬌

☆温かい目で見守りましょう



Type:
自立型
単独型
Spec:
188×148
×160mm
1.94kg
1.5mm/s

Tech:
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音 協調 ローラ 手風

C18 オオクワ

自由工房O 大阪電気通信大学自由工房

★画像解析でボールを認識しています

☆歯車の様な機構でボールを排出します



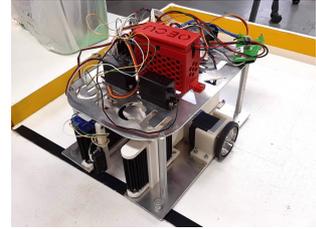
Type:
自立型
単独型
Spec:
42×24×28.9mm
2.18kg, 50mm/s
Tech:
ライントレース
デドレコ 距離
ビジョン 光音
協調 ローラ 手風

C19 雅絡

自由工房α 大阪電気通信大学自由工房

★前方の巻き取り機構でボールを回収

☆もっと安定させたい



Type:
自立型
単独型
Spec:
250×220
×190mm
2.225kg
???mm/s

Tech:
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音 協調 ローラ 手風

マスターズ コース
出場ロボット

M01 接吻丸 (舌+)

Team ZenGarage

★ジャミング転移+真空吸着グリップで接吻

☆三度目の正直!?



Type:
自立型
単独型
Spec:
450×500
×450mm
6.2kg
300mm/s

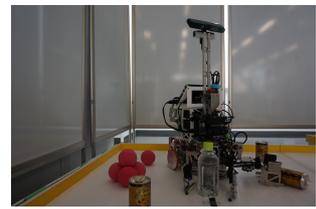
Tech:
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音 協調 ローラ 手風

M02 O. I. T. Shine Reborn

大阪工業大学生活支援ロボットシステム研究室

★知ロボ初!?!の完全ROS化ロボット

☆本当はスピードがすごく速い



Type:
自立型
単独型
Spec:
410×320
×636mm
5.7kg
4000mm/s

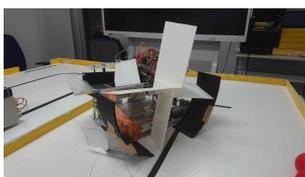
Tech:
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音 協調 ローラ 手風

M11 芝刈旋風丸

東北大学 田中(真)・奥山研究室

★このファンの後ろには草の根1本残さねえ

☆コンベアにも注目!



Type:
自立型
単独型
Spec:
400×440
×400mm
3kg
50mm/s

Tech:
ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音 協調 ローラ 手風