

がんばらんば

## 「トマトロボット競技会」で優勝し前回のリベンジを果たしたい。



*I am a leader*

改良を重ねて完成を目指すトマト収穫用ロボット。

「がんばらんば」は、ロボットの開発研究を行う佐藤研究室の学生を中心に結成したチームです。毎年12月に福岡県北九州市の九州工業大学で開催される「トマトロボット競技会」に出場し、トマトを収穫するロボットの製作技術を競っています。審査のポイントは、「トマトを傷つけずにどれだけ早く、多く収穫できるか」。2021年12月の第8回大会も、動画審査をパスした後に九州工業大学の本戦へ参加しました。ただ、結果は惜しくも3位だったので、今年はリベンジを果たしたいと思っています。チームの目標としては、競技会での完全優勝です。

ロボットの機体は、アーム以外はすべて自分たちで製作しています。このロボットも、前回出場したチームの先輩が製作した機体を引き継いだもので、今後、機体の設計やプログラムを独自に行いながら改良を進めていくことになります。まだ、取り組み始めたばかりですが、失敗も多く、試行錯誤する中でロボットが思い通りに動作してくれたときはとても嬉しく、やりがいを感じますね。

私は、この大学に入って初めてロボットに関するプログラム作成や機体の調整の仕方など技術的なことを学びました。この経験をもとに、将来はITエンジニアとしての活躍を目指すと共に、いつか自分でもロボットを製作してみたいと考えています。

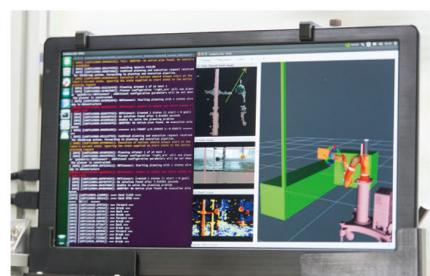


知能情報コース4年

西津 希光

長崎県立長崎南高等学校出身

以前からパソコンに興味を持っていたが、将来、情報系の仕事に就くうえでハードもソフトも学んでみたいと本学へ進学。今までやったことのないロボット分野にも挑戦しようと佐藤研究室へ入り、このプロジェクトへ参加した。



上)ロボットアームの先端に、トマトを乗せて収穫する「ハンド」を装着する。ハンドは3Dプリンターで製作したもので、トマトを切り取るカッターも取り付けてある。

下)ロボット本体に、設置されたモニター。画面には、前進・停止などのログ、カメラが映したトマト本体やトマトとの距離、アームが障害物を避けてどう移動するのかなどが表示される。