

Lightning talk

自己紹介

名前：二見堅太

所属：九州工業大学宇宙システム工学科

OUXT Polaris

OUCT Polarisとは

私たちのチームは国際ロボットコンテスト「RoboBoat」の参加を目的とする学生と社会人OBの混成チームです。2014年から海外でのロボットコンテストに参加してきた実績があります。学生メンバーが8人で活動しており、9人の社会人メンバーがサポートしてくれます。



Maritime RobotX Challenge 2014
@Singapore



Maritime RobotX Challenge 2018
@Hawaii

ロボット開発



1m級



5m級

過去に1m級の物と5m級のロボットを開発し、
国際ロボットコンテストで使用してきました。

自動航行船の国際ロボコン(毎年開催)

2025/3/3-3/9に参加してきました！

RoboBoat 2025

開催地

アメリカ合衆国/フロリダ州

開催日時

2025/03/03 - 03/09



大会公式サイトURL

[The 2025 RoboBoat Competition - Splash Page - RoboBoat](#)

- ROS 2から送られる指令値をprotolink経由でマイコンに送信
- M5StackよりGPSデータ取得, Jetsonにデータを送信する際にprotolinkを使用
- ハートビートを各マイコンにprotolink経由で送信
 - 通信の不具合発生を検知
- Webサーバとの通信など, 通信プロトコルの共通化
 - 初心者の学習コストの軽減





Eight Knot

株式会社 エイトノット様

Space ROS

- Space ROSは人気があるROSの基盤を、宇宙ロボットシステムに導入することを容易にするといった目的がある。

- 特長として、新しい宇宙ロボット機能の開発時間が短縮され、ミッション間での能力の再利用が可能になり、新しい宇宙ロボットミッションのコストが削減される、といったことが挙げられる。

[【概要#2】 Space ROSの目的 #ROS2 – Qiita](#)

参照した記事

[ロボット開発に欠かせないROSとは？事例などを交えて解説 | 製造業の生成AI活用・自動化推進に役立つメディア](#)

