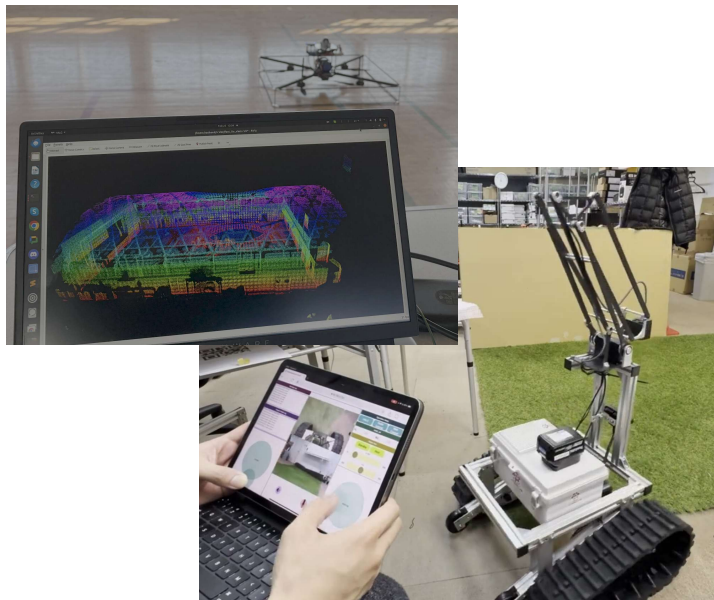


株式会社 アトラックラボ

AI、ROS2を用いたロボットとドローン開発

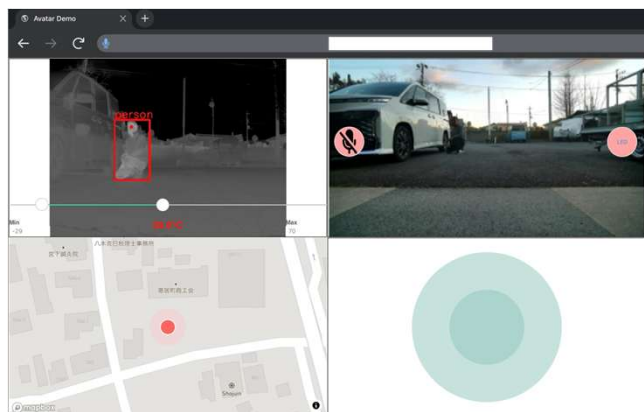


ロボット、ドローンプラットフォーム開発

- 小型クローラーロボット
- 高高度対応ドローン（対応高度4800m）
- LiDARコントロールドローン
- 深浅測量用無人艇
- 水中探査カメラロボット
- 6足スパイダーロボット
- パラレルリンクロボットアーム

ロボットコントロールS/W、H/W開発

- ロボットコントロールWebアプリケーション
- リアルタイム双方向通信
- サーモカメラを使ったAI物体認識
- GIS（地理情報システム）連携ロボット制御
- ロボットによるデータ収集とヒートマップ解析
- サーモカメラドライバー開発
- リアルタイム双方向通信
- 無線通信中継機開発
- ROS2ロボットコントロール基板
- ロボット用電源開発
- ドローンコントロールアプリケーション
- ドローン検知システム



概要

アトラックラボは、フィールドロボットSierとして、人工知能、通信、ロボティクス技術を用いて、さまざまな業務を安全に効率良く遂行するための提案を行います。

インフラ点検、建機、警備、捜索、救助、物流、農業、漁業まで、さまざまな分野におけるお客様の困りごとを分析し、解決策を検討します。設計には、オープンソースを含めた最新の技術を積極的に活用して、短期間でPoC(Proof of Concept)を実施します。目まぐるしく変化する技術に柔軟に対応すべく、プロジェクトは3～6ヶ月の短期で成果を出すものとし、進捗が好ましい場合に継続的に次のステップへ進むというスタイルを取っています。

短期のPoCを実現するため、ドローン、ローバー、ボート、水中スラスターなど各種の標準プラットフォームをモジュールとして用意。ハードウェア製作にかかる時間を大幅に短縮いたします。またそれらのハードウェアは、オープンプラットフォームとし、お客様が製品に組み込んで使用する事も可能です。

スピード感を持ってプロジェクトを進めることで、お客様の投資や時間を最小限に抑え、適切な機械、ソフトウェア、電子回路の設計を適切な投資で開発するお手伝いをいたします。

【基本情報】

団体名 株式会社アトラックラボ
事業内容 AI、ROS2を用いたロボットとドローン開発
研究室 101号室
サイトURL <https://attraclab.com/>
連絡先 sales@attraclab.com

