

卓越したハードウェアと 直感的なアプリケーション

未踏期間中にクラウドファンディングサイト「Kickstarter」に出展。

2日で30台の限定モデルの受注を獲得し、市場ニーズを掴んでいることを証明したのが、

東京大学大学院に在学中の此村領氏と三好賢聖氏が取り組んだ

手のひらサイズの飛行ロボット「Phenox」の開発プロジェクトだ。

自律飛行ができて、プログラマブルという小型飛行ロボットはこれまでになかっただけに、

今後の発展が期待され、各方面から注目を集めている。



PHENOX

ホビー性と実用性を兼ね備えた小型飛行ロボットを開発

手のひらに乗せた飛行ロボットに声を掛けると離陸し、笛を鳴らすと手のひらのヘリポートに戻る。こんな小型飛行ロボットが開発された。開発したのは、東京大学大学院の学生である此村氏と三好氏。未踏では、チーフクリエイターの此村氏がハードウェアを、コクリエイターの三好氏がソフトウェアを担当した。此村氏は大学ロボコンに参加するなど、もともとロボット好き。そこに「ロボットで感動を与えたい」と考える後輩の三好氏が合流した格好だ。「違う方向性を持った者同士がタッグを組んだことが、結果として成功につながった」(此村氏)。

未踏を通して広がった人脈と将来の選択肢

未踏では最初にコアとなる基盤を新たに開発した。CPUの処理能力は10倍になり、メモリー容量は1,000倍、外部メモリーは10の4乗倍になった。スペックが上がることで、当然、出来ることの次元も違ってくる。「中身はPCと同じ。できることの幅は広がった」と三好氏は話す。プロジェクトマネージャーの勤めもあってクラウドファンディングサイトのKickstarterに出展し成功を収めたことも大きな経験になった。Phenoxはまだ誕生したばかりだが、小型でプログラマブルでオンボード処理ができる飛行ロボットだけに、アプリケーションの広がりも大きい。今後の展開が楽しみである。



此村 領氏
Ryo Konomura

三好 賢聖氏
Kensho Miyoshi

東京大学大学院工学系研究科航空宇宙工学専攻、2014年現在博士課程在学
2013年度 未踏スーパークリエイター

両氏ともに東京大学大学院工学系研究科において航空宇宙工学を専攻し、2014年8月現在、此村は博士課程1年、三好は修士課程2年に在籍。2013年度の未踏IT人材発掘・育成事業に採択され、ともにスーパークリエイター認定を受ける。未踏のプロジェクト期間中に製作した自律型クアッドコプター「Phenox」で、クラウドファンディング「Kickstarter」にて資金調達を行う。またバンクーバーで行われたSIGGRAPH2014のEmerging Technologies部門でもデモ展示を行うなど、内外から大きく注目を集める。