

チーム名	団体名
<b>SLR-Rescue</b>	香川大学 学生ロボット研究所
<p><b>*チーム名の由来</b></p> <p>私たちは香川大学学生ロボット研究所(Student of Laboratory Robotics.)に所属しています。その中でもレスキューロボットに関心のある学生の集まりという意味で <b>SLR-Rescue</b> と名づけました。</p> <p><b>*チームの紹介</b></p> <p>チーム <b>SLR-Rescue</b> は SLR の中でもレスキューロボットに強い関心のある一回生を主要メンバーとして今年新設されたチームです。メンバーの大半がロボット製作を行った経験が無く、不安もありますが、レスキューロボットに懸ける情熱はどのチームにも負けるつもりはありません。過去のレスコンに参加したメンバーは、すでに卒業していますが、先輩たちの残したロボットを分解、解析して、その遺産の活用を行っています。今後、様々な問題に衝突すると思いますが、その都度話し合いを重ね、一回生らしい大胆で自由な考え方と先生や先輩方のサポートによって乗り越えていきたいと思います。</p> <p><b>*チームのアピールポイント</b></p> <p><b>「人の温もりを感じさせる救助」</b></p> <p>私たちはまず、救助者の立場に立って、どのような救助をされたいかについて考えました。そこで「冷たい機械の手より、温かみのある人の手に助けられたい」という意見が出てきました。そこで私たちは救助するロボットに</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・「暖かい」</li> <li>・「人の肌のように柔らかい」</li> </ul> <p>という二つの機能を兼ね備えたハンドを取り付け、ダミヤンを救出します。また救助ロボットが移動するうえで、瓦礫があってもスムーズに進めるように、自分自身が橋となり瓦礫を乗り越える手助けを行うロボットを造ります。乗り越えの作業を救助するロボットから分離することにより</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・「移動速度の UP」</li> <li>・「振動の軽減」</li> </ul> <p>このような 2 体のロボット達を駆使し救助を行います。</p>	

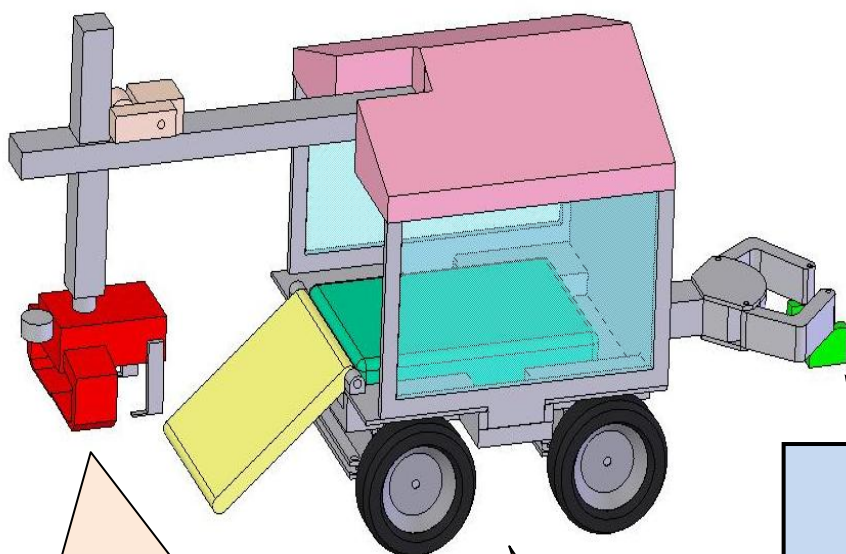
<p>チーム名</p> <p><b>SLR-Rescue</b></p>	<p>団体名</p> <p>香川大学 学生ロボット研究所</p>
<p>*レスキュー活動上の特徴</p> <p><u>ロボットアームは冷たいまま、人を救助するー</u></p> <div data-bbox="609 423 957 616"> <p>そんなレスキューに 待ったをかける！</p> </div> <div data-bbox="220 589 1406 902"> <p><b>コンセプト</b></p> <p><b>人のぬくもりを感じさせる救助</b></p> </div> <div data-bbox="148 896 517 1037"> <p><b>ロボット紹介</b></p> </div> <div data-bbox="220 1052 783 1507"> <p><b>1号機 万能型ロボット</b></p> <p><b>「KU-07」</b></p> <p>(除去,救助,搬送)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 用途の違う二つのアームを搭載 (救助&amp;除去)</li> <li>● 救助ハンドに温もり&amp;柔らかさ</li> </ul> </div> <div data-bbox="847 1052 1385 1507"> <p><b>2号機 移動補助型ロボット</b></p> <p><b>「KU-08」</b></p> <p>(移動補助)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● ガレキを乗り越えるための橋</li> <li>● 坂の収納(コンパクト化)</li> <li>● 三輪式タイヤ (ガレキを乗り越える機構)</li> </ul> </div> <div data-bbox="148 1525 517 1666"> <p><b>救助の流れ</b></p> </div> <div data-bbox="295 1657 1308 2033"> <pre> graph LR     A[KU-08 が 先行し道を造る] --&gt; B[KU-07 がその上 を進む]     B --&gt; C[KU-07、要救助 者の元に到着！]     C --&gt; D[人間型ハンドで 救助者を救出！]     D --&gt; E[再び、KU-07 が KU-08 の上を通 り越す。]     E --&gt; F[KU-07 は ベースに要救助 者を搬送]     F --&gt; A </pre> </div>	

チーム名 <b>SLR-Rescue</b>		団体名 香川大学 学生ロボット研究所		
第  1  号機	ロボット名（フリガナ）（ケーユーゼロセブン）  <b>KU-07</b>	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 0台	受動 0台

**\*ロボットの重要な機能**

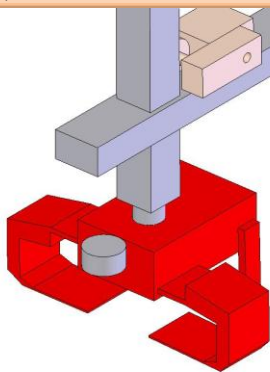
- ・ハンドに温かみを持たせる機能
- ・安心感を与えるために見た目や素材にこだわった人型ハンド

**\*ロボットの概要**



**救助アーム**

ハンド部分が人の形をしており、赤くなっている部分に暖くなる機構を設けることで、人の温もりを表現しています。またダミヤンを柔らかく包み込むために、ダミヤンとの接触部分の素材にこだわりました。



**除去アーム**

ハンドの緑色部分に自由度をもたせて、障害物の形に合わせて瓦礫を掴むことができます。また緊急時にはダミヤンの脇をハンドで挟みこみ、救助を行います。

**車輪・本体部分**

振動を減らすために、サスペンションを使用し、救助したダミヤンを収納する部分にウォーターベッドを敷くことでダミヤンへの負担を軽減します。

チーム名 <b>SLR-Rescue</b>		団体名 香川大学 学生ロボット研究所		
第  2  号機	ロボット名（フリガナ）（ケーユーゼロエイト）  <b>KU-08</b>	ロボットの構成		
		移動 1 台	基地 0 台	受動 0 台

**\*ロボットの重要な機能**

- ・他のロボットが瓦礫を乗り越えるための橋への変形機構
- ・3つのタイヤを使った3輪式車輪

**\*ロボットの概要**

上に示すようにこのロボットは瓦礫中央で救助ロボットが瓦礫を乗り越えるための橋に変形します。

1~3 のタイヤは1つの大きなタイヤとして回転することにより、瓦礫の乗り越えが可能。平坦な道では1と2のタイヤで走行します。