

レスキューロボットコンテスト

競技会本選

日時 2011 年 8 月 6 日(土)、7 日(日) 10:00 ~ 17:00

会場 神戸サンボーホール

レスコンへようこそ

2011 年 3 月 11 日に発生した東日本大震災によって被災されました皆様に対し、心よりお見舞い申し上げます。このレスキューロボットコンテスト(略称:レスコン)のアイデアは、阪神・淡路大震災の経験を踏まえて始まったレスキューシステムの研究会の中から生まれました。その研究会等の活動により、日本のレスキュー技術の研究は活発になり、多くのレスキューロボットが開発されました。それらロボットの中には、今回被災した原子力発電所の調査活動に協力しています。一方で、本当に役に立つレスキューシステムの構築には、研究的な側面だけではなく、開発の継続性と社会の理解を得ることも重要です。

このような考えに基づいて、本コンテストは防災やレスキューの啓発や広報を主眼において開催しています。

レスコンは、1/6 の模型を使っており、参加チームの多くは高校生・高専生・大学生です。

しかし、これは単なる「レスキューごっこ」ではありません。本物のレスキューロボットに通じるエッセンス(遠隔操縦技術、対象物をやさしく扱う技術、複数のロボットの協調技術など)がいくつも詰まっています。競技に参加した皆さんや見に来られた皆さんが、防災やレスキューの大切さや難しさについて思いを巡らせ、安全で安心な社会を作っていくヒントを見つけたり、将来、本物のレスキューロボットの研究開発を目指したりして下さることを期待しています。

また、今回は震災復興応援特別企画を行いますので、それら企画へのご参加・ご協力もよろしくお願いいたします。



2011 年 8 月 6 日

レスキューロボットコンテスト実行委員会

実行委員長 土井 智晴

ストーリー(競技の舞台設定)

ここは「国際レスキュー工学研究所※」。この研究所では、レスキュー技術の評価と訓練のために、コンテスト形式で実験が行われている。研究所内には大地震で倒壊した市街地を模擬した 1/6 スケールの実験フィールドが構築されており、今まさにレスキュー訓練が開始されようとしている。今回の状況設定は次の通りである。

状況 1) 瓦礫の中には実験用のレスキューダミーが数体設置されている。

状況 2) 二次災害のおそれがあり、人間が立ち入ることができない。

そこで、遠隔操縦のレスキューロボットの出動だ! ロボットから送られる映像を頼りに、一刻も早くガレキや障害物を取り除き、レスキューダミーを優しく助け出し、安全な場所へ運ぶことが任務である。

※今のところは、架空の研究所です。

目次

・ 広告	2
・ スケジュール	3
・ 震災復興応援特別企画	3
・ 競技の説明	4、5
・ チーム紹介	6、7、8、9
・ 広告	9
・ あそぼう! まなぼう! ロボットランド	10、11



技術力と提案力でエレクトロニクス商社 No.1 をめざします

東京エレクトロデバイス

半導体ソリューション
Electronic Components Solutions

インレバム ソリューション
inrevium Solutions

ITソリューション
Information Technology Solutions

私たち東京エレクトロデバイスは、世界中から最先端の半導体やIT機器を調達し、的確なソリューションを提供する「提案力」と、お客様ごとに最適かつ高度な設計・開発・サポートを行う「技術力」で、お客様にとってかけがえのないビジネスパートナーをめざしています。

東京エレクトロデバイス株式会社

〒221-0056 神奈川県横浜市神奈川区金港町1番地4 横浜イーストスクエア TEL.045-443-4000(代表)
http://www.teldevice.co.jp

SANRITZ

私は、世の中に無いモノを創る。

写真提供：トヨタ自動車

自動車や半導体を生産する工場 = モノ作りの現場で活躍する装置やロボットの『頭脳』を開発している産業用コンピュータ・システムの専門メーカーです。

トヨタ自動車関連会社 **サンリツオートメーション株式会社**

〒194-0045 東京都町田市南成瀬4-21 <http://www.sanritz.co.jp>
TEL 042-728-6121 お問合せ：info@sanritz.co.jp
FAX 042-729-5775 採用担当：saiyou@sanritz.co.jp

innovative spirit

富士機械製造は世界中の人々に夢のある未来を提供するために常に新しい価値の創造に挑戦し続け豊かな社会づくりに貢献します

CNC旋盤

正面2スピンドル型

CSD300

電子部品組立機

モジュール型高速多機能装置

NXT

富士機械製造株式会社
■ 本社 〒472-8886 愛知県知立市山崎茶屋山19番地
www.fuji.co.jp

FUJITSU

shaping tomorrow with you

「晴れの国 岡山」から、高品質のソリューションを。

Fujitsu Okayama Systems Engineering Ltd.

株式会社富士通岡山システムエンジニアリング



スケジュール

8月6日(土)

10:00～12:00 開会式・ファーストミッション(第1～3競技)

	青サイド	赤サイド
第1競技	大工大エンジュニア	太助隊プラス
第2競技	都工機械電気	救命ゴリラ! S
第3競技	なだよりあいをこめて	レスキューやらまいか

13:00～15:15 ファーストミッション(第4～7競技)

	青サイド	赤サイド
第4競技	MCT	六甲おろし
第5競技	救命ゴリラ! B	レスキューHOT君
第6競技	SHIRASAGI	がんばろうKOBE
第7競技	MS-R	メチャ!

上位5チームがファイナルミッションへ進みます。その次の6チームがセカンドミッションへ進みます。

15:15～16:15「がんばろう日本!」レスコンからのメッセージ

8月7日(日)

10:00～11:45 セカンドミッション(第1～3競技)

	青サイド	赤サイド
第1競技	ファースト11位	ファースト6位
第2競技	ファースト8位	ファースト9位
第3競技	ファースト7位	ファースト10位

上位3チームがファイナルミッションへ進みます。

12:30～13:30 レスコンロボット操縦体験
(当日受付11ページをご覧ください。)

13:30～16:00 ファイナルミッション(第1～4競技)

	青サイド	赤サイド
第1競技	ファースト5位	セカンド1位
第2競技	セカンド2位	ファースト4位
第3競技	ファースト3位	セカンド3位
第4競技	ファースト2位	ファースト1位

レスコン一番のクライマックスです。

16:00～16:45「速報：東日本大震災におけるロボット技術を用いた支援活動」

16:45～ 表彰式・閉会式

震災復興応援特別企画

パネルディスカッション「がんばろう日本!」レスコンからのメッセージ

8月6日(土) 15:15～16:15、2階

パネラ：土井 智晴(大阪府立大学高専)、升谷 保博(大阪電気通信大学)、大須賀 公一(大阪大学)、
横小路 泰義(神戸大学)、真壁 賢一(IRS-U)

モデレータ：奥川 雅之(愛知工業大学)

レスコン実行委員会(歴代実行委員長)、ロボット研究者、消防隊員と参加チームおよび観客の皆さんが、レスコンが目指していることやレスコンが社会に貢献できることについてパネルディスカッションします。最後に、東日本大震災で被災された方へのエールおよび今後想定される災害に対する私たちのメッセージを宣言します。

講演「速報：東日本大震災におけるロボット技術を用いた支援活動」

8月7日(日) 16:00～16:45、2階

講師：松野 文俊(京都大学大学院・教授、NPO 法人 国際レスキューシステム研究機構・副会長)

今回の東日本大震災は地震・津波・原子力発電所事故という複合災害であり、広い地域に甚大な被害をもらしました。被災地でのロボット技術を用いた支援活動を紹介するとともに、今後どのように復旧・復興を支援していくべきか、次の災害にどのように備えるべきかを考えます。

東日本大震災チャリティー報道写真展「子どもたちの笑顔と絆」

8月6日(土)、7日(日)、1階

読売新聞の写真部のカメラマンが東日本大震災の被災地で撮影した写真14点を展示。子どもたちが苦難を乗り越えてたくましく生きる様子などを紹介します。

チャリティーグッズ販売

8月6日(土)、7日(日)、1階受付

レスコンのオリジナルグッズを販売します。売り上げは、日本赤十字社を通じて東日本大震災義援金として寄付します。



競技の説明

概要

競技会場には、市街地を模擬した 1/6 スケールの実験フィールドがあり、その中に要救助者を模擬したレスキューダミー（愛称ダミヤン）が配置されています。フィールドの中に坂道や高台や歩道橋なども設けています。このフィールド内で同時に 2 チームが競技を行います。

競技において、最初にプレゼンテーション（2 分）を行ない、次に作戦会議（1 分）を開いて、ヘリテレカメラで撮影するカメラ映像を基に、ダミヤンの救助作戦を立てます。その後、レスキュー活動（12 分）を行ないます。

各チームのロボットは、ロボットベースから出動し、レスキュー活動時間内に 3 体のダミヤンを連れ帰らなければなりません。オペレータはコントロールルーム内でロボットに搭載されたカメラの映像だけを頼りにロボットを操縦します。また、競技中に、コントロールルーム間通信装置を使用して、チーム同士で連絡を取ることもできます。

今回の新しい取り組み

- 参加チームが増加：ファーストミッションは 12 から 14 チームに、ファイナルミッションは 6 チームから 8 チームになります。できるだけ多くのチームに参加してもらい、また、充実したファイルミッションを行うためです。
- 個体識別を重視：ダミヤンごとの個体識別の配点が 10 点から 20 点へ倍増します。救助をしても、個体識別がうまくいかないと高ポイント得られません。
- ガレキの難易度がアップ：倒柱ガレキが角柱から円柱になり、乗り越えにくくなります。また、家ガレキの中にも柱状ガレキが置かれ、救出が難しくなります。
- コントロールルームの配置を変更：コントロールルームの様子を観客から見やすくなるようにします。

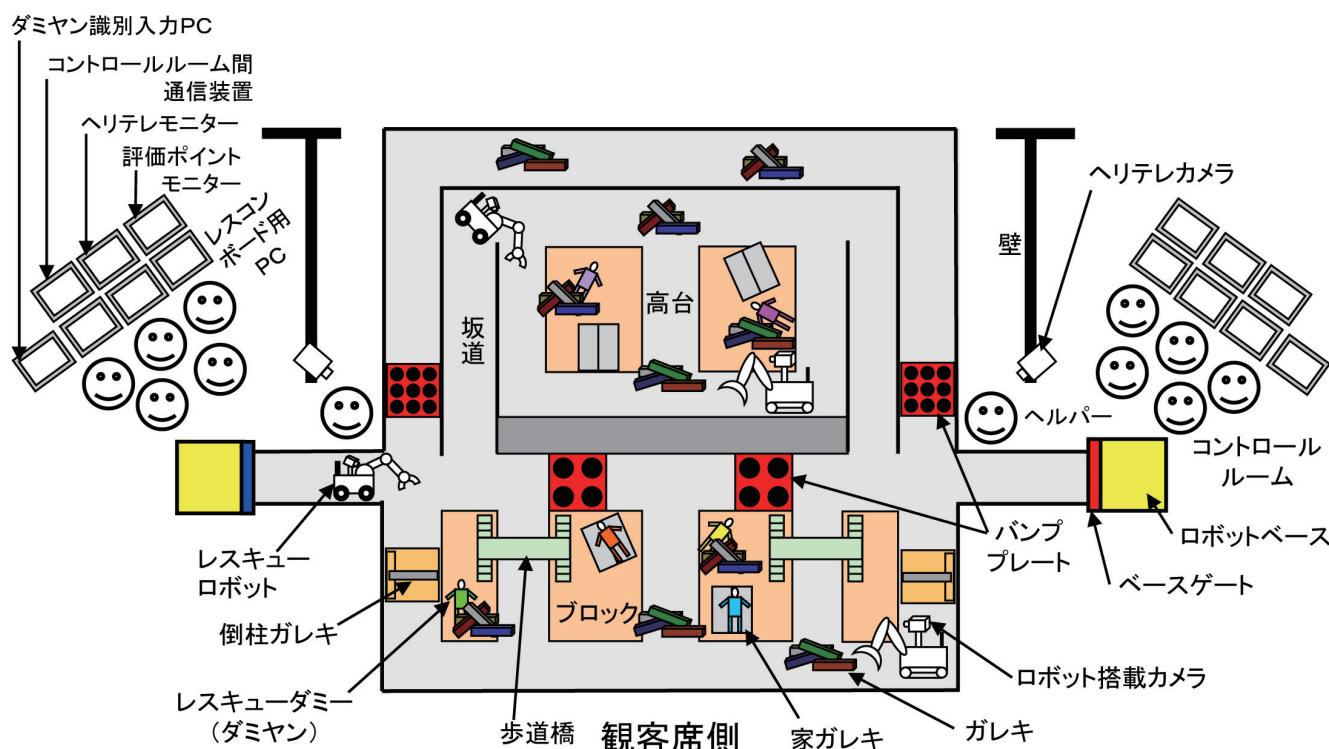
チームのメンバー

チームを統括する「キャプテン」、チームのアピールを行う「スピーカー」、ロボットの操縦、ヘリテレカメラの操作を行う「オペレータ」、リスタートの際にフィールド上のロボットをロボットベースまで運搬する「ヘルパー」、レスコンボードおよびそれに関連する機器の管理を行う「レスコンボード管理」、相手チームと連絡を取り合う「コントロールルーム間通信者」で構成されます。チームメンバーは、最大 10 名まで登録できます。

ロボット

ロボットにはカメラが搭載されており、オペレータはフィールドを直接見ずに、カメラの画像だけを頼りに無線で遠隔操縦を行います。複数台のロボットは競技開始時にはロボットベースに待機しており、スタートとともに、通路を通過して被災区域内の現場に向かいます。競技開始時に全機がロボットベースの枠内に収まることが求められています。しかし、台数、重量などには制限は設けられていません。できるだけ自由な発想を促すという方針です。

競技会場の見方



■ レスキューダミー（愛称：ダミヤン）

要救助者を模擬した身長 20 ～ 30cm の人形で、ゴムとスポンジでできた柔らかい体をしています。圧力センサや加速度センサを内蔵しており、その信号をフィールド外のコンピュータへ電波で送信します。それに基づいて痛みや不快感を計算して画面に表示し、フィジカルポイントを評価します。各チームが救出すべきダミヤンの数は 1 競技 3 体です。離れた場所から要救助者を診断することを想定して、各ダミヤンには、体重、音、光、胸のマークが個体情報として設定されています。



■ 点数評価

競技ポイント（900 点満点）

- ＝ ファーストミッション確定ポイント（450 点満点）
- ＋ ファイナルミッション確定ポイント（450 点満点）

総合ポイント（1500 点満点）

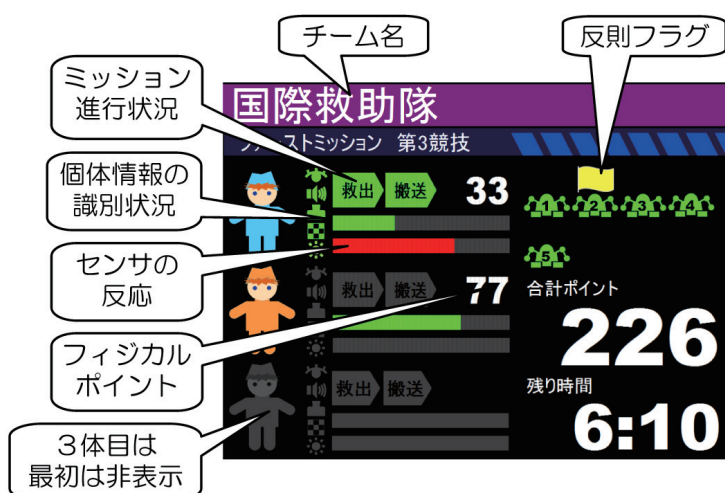
- ＝ 競技ポイント＋ 審査員ポイント（600 点満点）

各ミッションの確定ポイントは、以下の二つのポイントを足したものです。

フィジカルポイント：ダミヤンの体力を表しています。時間の経過と共に値が徐々に減っていき、ダミヤンに内蔵されたセンサが力や衝撃を検出する度に値がさらに減ります。これらは、ダミヤンごとに評価され、最初の値は 100 点です。

ミッションポイント：救助作業の達成度を評価します。「救出完了」「搬送完了」および「個体識別」の達成についてそれぞれ所定のポイントが加えられ、満点はダミヤンごとに 50 点です。個体識別は、ダミヤンの個体情報を識別し、搬送完了より前に報告する課題です。三つの要素の配点は、第 10 回では 25 点、15 点、10 点でしたが、今回は 20 点、10 点、20 点になり、個体識別が重視されるようになりました。

■ 画面の見方



■ 反則

レスキューに反する行為、フィールドやダミヤンの破壊、危険行為などに対しては、審判の判断で反則が採られます。反則は、「イエローフラグ（警告）」「レッドフラグ（退場）」「ブラックフラグ（失格）」の 3 つに分類されます。これらに対するペナルティは、競技の一時停止、該当ロボットまたは該当者の退場、競技の没収です。

■ 採択チーム（20チーム）

主催者枠（2 チーム）

- 太助隊プラス 産業技術短期大学
- なだよりあいをこめて 神戸市立科学技術高校 科学技術研究会

一般選出枠（18 チーム）

- SLR-Rescue 香川大学 学生ロボット研究所
- FUT 福井工業大学 新谷研究室
- OMS-R 金沢工業大学 夢考房
- OMCT 松江高専 機械工学科
- からくり忍者 東海社会人連合
- がんばろうKOB E 神戸市立高専
- 紀ノ国 和歌山大学 レスキューロボットプロジェクト
- 救命ゴリラ！S 大阪電気通信大学 自由工房
- 救命ゴリラ！B 大阪電気通信大学 自由工房
- K. U. R. C. 京都大学 機械研究会
- OSHIRASAGI 兵庫県立大学 ロボット研究会
- 大工大エンジュニア 大阪工業大学 ロボットプロジェクト
- 長湫ボーダーズ 愛知工業大学
- 都工機械電気 大阪市立都島工業高校 機械電気科
- メヒャ！ 岡山県立大学 ロボット研究サークル
- レスキューHOT君 近畿大学 産業理工学部
- レスキューやらまいか 静岡大学 ロボットファクトリー
- 六甲おろし 神戸大学
- は本選参加チーム

■ 表彰

主催団体からの授与

- レスキュー工学大賞（計測自動制御学会賞）
- inrevium 杯
- ベストパフォーマンス賞
- ベストチームワーク賞
- ベストテレオペレーション賞
- （サンリツオートメーション賞）
- ベストロボット賞（日本ロボット学会特別賞）
- ベストプレゼンテーション賞

関連団体からの授与

- 消防庁長官賞
- 日本消防検定協会理事長賞
- 第 7 回競基弘賞レスキューロボットコンテスト奨励賞
- （NPO 法人国際レスキューシステム研究機構）
- 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門一般表彰



大工大エンジニア 大阪工業大学 ロボットプロジェクト



1号機
α1(アルファワン)



2号機
α2(アルファツー)



3号機
β(ベータ)

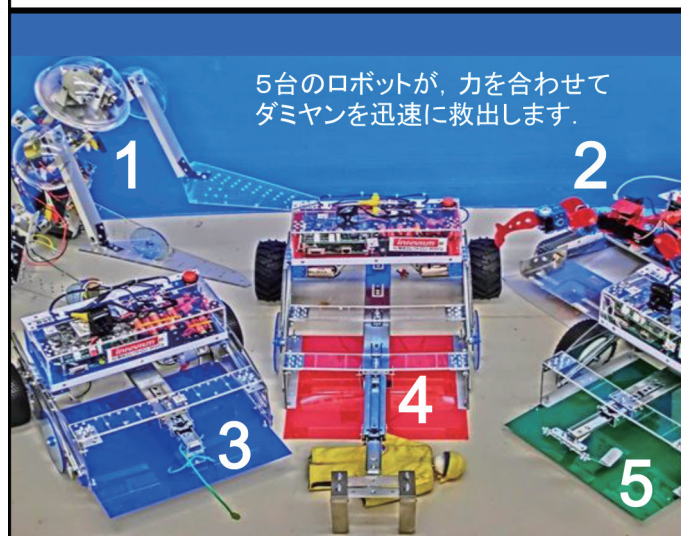


4号機
γ(ガンマ)

役割分担で効率的なレスキューを行い、
ダミヤンを優しく・安全・迅速に救助します！

太助隊プラス

産業技術短期大学



ヒューマノイドロボット

量産型ロボット

1号機: 太助スコープワン

3号機: 量産型サケット

2号機: レスタンク

4号機: 赤いサケット

5号機: 緑のサケット

都工機械電気

みやこうきかいでんき

二人のオペレーターによる迅速救助

1号機 **アームズ**



シンプルな機構による確実な救助

2号機 **ハンブーII**

瓦礫も退けながら救助する

3号機 **ブレイダー**



大阪市立都島工業高等学校機械電気科
<http://www.ocec.go.jp/hs/miyakojima/me/>

救命ゴリラ！S 大阪電気通信大学

レスキューロボットコンテスト

Rescue Robot Contest



合体！

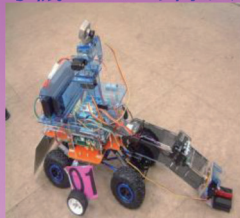


コンビネーション
レスキュー！

大阪電気通信大学 自由工房

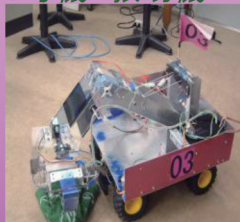
なだよりあいをこめて

1号機 ガレキ除去機



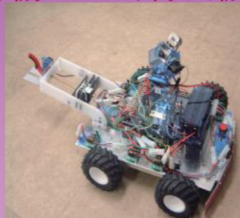
小さい体型を活かして、小回りがきく動きを実現！

3号機 救助機



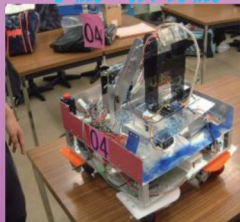
ダミヤンを優しく抱きかかえて救助します！

2号機 ガレキ除去機



6つのタイヤを使い、スタックを防ぐことができる！

4号機 救助機

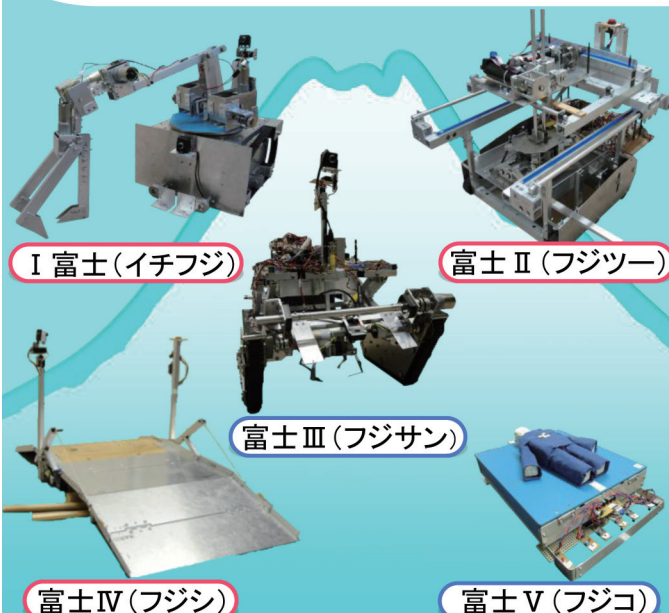


四輪独立制御によるタイヤの機構を使って繊細な動きを実現！

全体救出を目指してがんばります！

神戸市立科学技術高校
科学技術研究会

レスキューやらまいか 静岡大学ロボットファクトリー



I 富士(イチフジ)

富士II(フジツー)

富士III(フジサン)

富士IV(フジシ)

富士V(フジコ)

「重傷者には手厚い救助を、
軽傷者にはすばやい救助を、」の考えで
複数のロボットにより効率的な救助をします



M C T

松江高専 機械工学科



キーワードは

ベストミックス!!



果たして何をミックスするのか!?

注：除去作業と救助作業です！

神戸大学 六甲おろし



チーム紹介

私たち六甲おろしチームは神戸大学工学部所属の学生で構成されています。今年でレスコン参加も8回目を迎えました。これまで培ったノウハウを活かした堅実なレスキューで、全ダミヤン救出目指して頑張ります！



レスキューロボット紹介

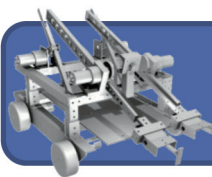
1号機：Altair

シンプルな機構の中にキラリと光る高機能！前方に抱かかえ式救助アーム、後方にガレキ撤去アームを搭載！



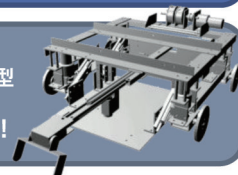
2号機：Deneb

ガレキ除去から救助まで器用にこなす双腕独立アームと可動式ベッドが特徴！瞬く間に救助完了！



3号機：Vega

前後に大きく伸縮可能なベッド一体型アームとパワーリフト機構を搭載！狭所からの救助にて最も輝きを放つ！



救命ゴリラ！B 大阪電気通信大学

一号機：蜃気楼

二号機：はやて

三号機：銀臥

万能救助！

大阪電気通信大学
O.E.C.U. Osaka Electro-Communication University

自由工房



レスキューHOT君



近畿大学産業理工学部

1号機：スパチュラ

回転式補助棒でダミヤンをやさしく保護



2号機：グリッパ

家ガレキの中にあるダミヤンをやさしく救助



3号機：エアー

ダミヤンの状態を迅速に把握

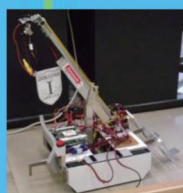


ダメージが少ないダミヤンの救助を
目指します

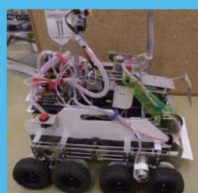


『SHIRASAGI』

兵庫県立大学ロボット研究会



創路



羽起



救葉

“迅速で安全・確実な救助を目指す”

全く異なる役割・機構を持った
三機体の連携に注目して下さい！

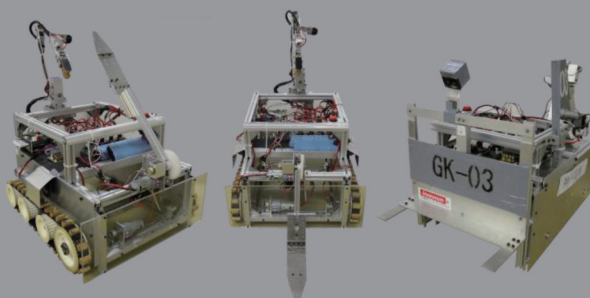


@兵庫県立大学 ロボット研究会

がんばろうKOBE 神戸市立高専

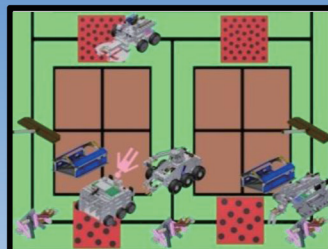


仲間を信じて頑張ります！



チーム紹介 (4/4)

MS-R 金沢工業大学 夢考房

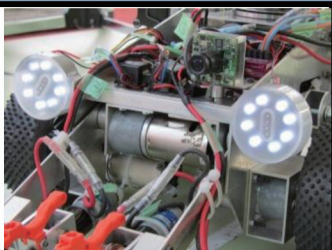


探査情報をもとに
マップ作成!

フィールドの情報を
確認することで、円滑な
救助活動を行います

各機体に
ライト搭載!

夜間や暗所での
安全な救助活動を
可能にします



**二次災害ゼロを
実現します!**

メヒャ!

岡山県立大学
ロボット研究
サークル

一号機

イアン



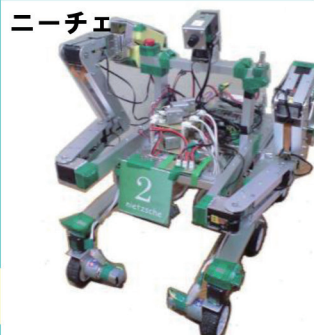
・直感的なアームの操作

・リンク機構を用いた車輪動作

・補助機体による情報収集

二号機

ニーチェ

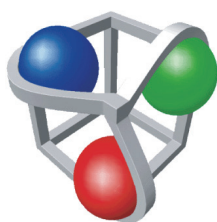


三号機

セリエ

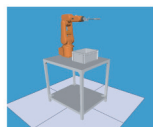


広告



Soft Cube
Virtual Reality

Robot Simulation



日本 はひとつ
がんばろう! ニッポン
日はまた東から必ず昇る。

バルブ・継手・ながれ(流体制御)技術は **フジキンカープグループ** へ

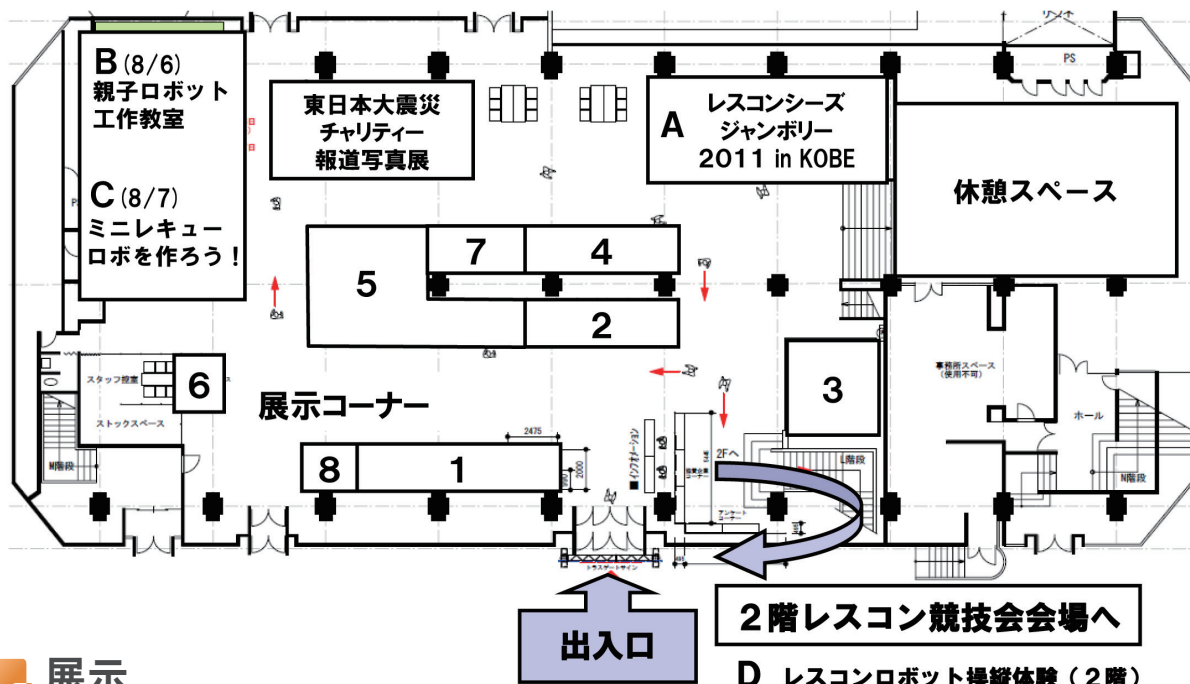
自律型ロボット **eDES-Set** (イーデス セット) **プログラミング学習キット**
Electronic Daisen Educate Series **eDES-CORE** (イーデスコア) **電子制御教材**
<http://www.daisendenshi.com>
情報制御教材
キタサンタイマー ストップウォッチ メロディー リモコン
株式会社 **ダイセン** 電子工業



株式会社 日立製作所 中国支社

あそぼう！まなぼう！ロボットランド（1 階）

会場の 1 階では、レスキューロボットの試作機の展示、企業や消防関係団体の展示、操縦体験、工作教室などを行っています。競技会と共にご覧ください。



展示

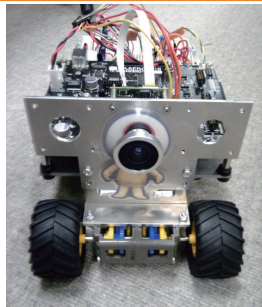
1. レスキューロボットコンテスト 実行委員会
レスコンの目指すもの



RESCUE ROBOT CONTEST

レスキューロボットコンテストの概要などを説明します。また、実際にレスコンに出場するために製作されたロボットを展示・実演します。

2. 東京エレクトロン デバイス（株）
目玉おやじのボール追跡、ラジコンヘリなど各種展示



投げたボールを追跡する「目玉おやじ」ロボット、ラジコンヘリ、三次元リアルタイム認識のステレオカメラなどを展示します。

3. 日本消防検定協会
Advancing Fire Safety



・展示パネル（当協会紹介、住宅用火災警報器）・展示物（消火器カットモデル、スプリンクラーヘッド、住宅用火災警報器）・ロボット関連（二足歩行ロボット、コミュニケーション型ロボット）・スロットゲーム

4. 兵庫県、神戸市（危機管理室・消防局・産業振興局）

主催自治体コーナー



兵庫県・神戸市のイベント（国際フロンティア産業メッセ）や観光情報などを紹介します。



神戸市危機管理室：東日本大震災における支援活動や、東南海・南海地震についてのパネル展示等を行うなど、市民への安心安全情報を発信します。



神戸市消防局：東日本大震災における救援活動のパネル展示や、災害発生に伴い迅速な救出活動を行う「特別高度救助隊」（愛称：スーパーイーグルこうべ）が保有する電磁波探査装置などの高度救助資器材や住宅用火災警報装置やAEDを展示します。

5. サンリツオートメーション（株）

レスコンの遠隔操作テクノロジーを体験しよう！



レスキューロボットコンテストで使用されている遠隔操作システムを用いた、「遠隔操作ラジコンカーの走行体験」と「ロボット技術」の紹介します。

6. (株) ウィングス

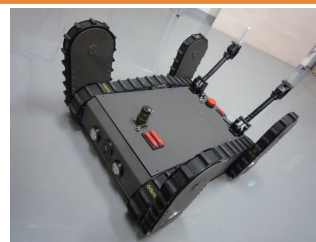
高性能リチウムイオン電池と充電器



ロボットの心臓部であるバッテリーを展示します。当社では、安全で高性能なリチウムイオン電池と充電器を紹介します。

7. NPO 法人 国際レスキューシステム研究機構

レスキューロボット「UMRS2010」とレスキューロボットの技術に応用したシロアリ防除ロボット「ミルボ」



レスキューロボット「UMRS2010」と(株)アサシテを中心にレスキューロボット開発のノウハウを応用して開発されたシロアリ防除ロボット「ミルボ」を展示します。ロボットが動いている様子も見られるかも？！

8. 神戸市立青少年科学館 かがくかんロボットマップ 2011



神戸市立青少年科学館にも、ロボットはいっぱいいるよ！レスコンの本選を見たあとは、科学館にも足を運んでね。

参加型イベント

A. レスコンシーズジャンボリー 2011 in KOBE（ミニレスコンを楽しもう！）

レスコンシーズ実行委員会、大阪府立大学高専

8月6日（土）、7日（日）10:00～16:00 対象：小学生以下 当日随時受付・無料

レスコンシーズ安芸版（広島）・浪速版（大阪）・長湊版（愛知）の競技フィールドを集めて、ジャンボリー形式で開催します。是非、レスキューロボットを操縦して各フィールドを体験してください。

B. 親子ロボット工作教室（初級）

こうべロボットスクール

8月6日（土）10:00～16:30 対象：小学4年生～中学3年生 定員：12組
はがきによる事前受付のみ

自動車型ロボット「梵天丸」の組立とプログラミング、ミニロボコンの開催

C. ミニレスキューロボットを作ろう！

神戸市立高専

8月7日（日）10:00～16:00

対象：小学生以上（一部はんだごて作業有、保護者同伴が望ましい）
当日随時受付・無料

リモコンを操作してモーターで走るミニレスキューロボットを作って、がれきを取り除いて、ダミー人形を救助しよう！ダンボールで本体を作り、モーターや電池ボックス、スイッチをはんだ付けして走らせます。

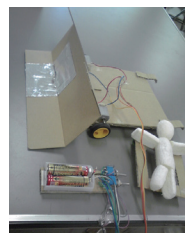
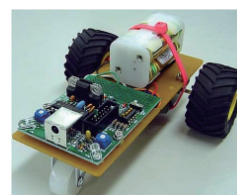
D. レスコンロボット操縦体験（2階）

レスキューロボットコンテスト実行委員会

8月7日（日）12:30～13:30 対象：小学生以下

当日受付（受付時間：10:00～11:30、1階で抽選）・無料

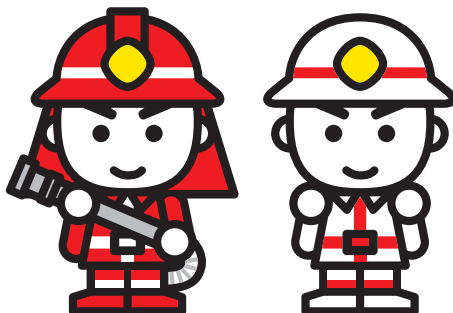
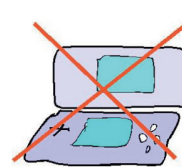
レスキューロボットコンテストに出場を目指して製作されたロボットを実際のフィールドで操縦してみよう！ロボットの操縦方法は、ロボットの操縦方法は、ロボットを作ったお兄さんがやさしく教えてくれるよ！



注意

必ずお守りください！！

- ・会場内で、飲食および喫煙は厳禁！
- ・会場内で、フラッシュを伴う撮影は禁止！（レスキューロボット達が誤動作する可能性があります）
- ・会場内で、携帯電話やゲーム機の電源をオフ！（レスキューロボット達が誤動作する可能性があります）



消太

- 主 催：レスキューロボットコンテスト実行委員会、兵庫県、神戸市、(株)神戸商工貿易センター、読売新聞大阪本社
- 特別共催：消防庁、日本消防検定協会
- 特別協賛：東京エレクトロン デバイス (株)
- 特別協力：サンリツオートメーション (株)
- 共 催：公益社団法人 計測自動制御学会システムインテグレーション部門、
一般社団法人 日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門、
一般社団法人 日本ロボット学会、レスキューロボットコンテストシーズ実行委員会
- A 協 賛：(株)富士通岡山システムエンジニアリング
- B 協 賛：コマツ、(株)ウィングス
- C 協 賛：(株)アサンテ、アールエスコンポーネンツ (株)、オリエンタルモーター (株)、
(株)神戸ワイン、ニッタ (株)、ヒロボー (株)、富士機械製造 (株)、(株)フジキン、
富士テクノ工業 (株)、マクソンジャパン (株)、(株)淀川製作所、(株)ラインズオカヤマ
- 協 力：神戸市立青少年科学館、大阪芸術大学、徳島大学工学部 創成学習開発センター、福山大学、
神戸市立工業高等専門学校、こうべロボットスクール、はりまロボットスクールプロジェクト、
NPO 法人 国際レスキューシステム研究機構、ユニテックシステム (株)
- 後 援：近畿経済産業局、大阪府、兵庫県教育委員会、神戸市教育委員会、神戸商工会議所、
公益社団法人 関西経済連合会、関西次世代ロボット推進会議、NIRO 神戸ロボット研究所

レスキューロボットコンテスト実行委員会は「技術を学び 人と語らい 災害に強い世の中をつくる」という理念の下で防災啓発活動を行っています。

<http://www.rescue-robot-contest.org/>