



# Rescue Robot Contest -3

-レスキューロボットコンテスト-

## RRCの構成要素

- ロボット**：無線カメラを搭載し遠隔操縦されるものが基本である。ただし、自律走行可能なロボットを用いてもよい。
- 制限**：全てのロボットはスタート時点ではロボットベース内に収まっていないといけない。また、全てのロボットはベースゲートを通しなくてはならない。無線機器については貸与したものをい用いてはならない。これらが制限である。
- レスキューダミー**：衝撃センサ・力センサなどが埋め込まれており、レスキューダミーに加えられた種々の力が検出できるようになっている。
- コントロールルーム**：オペレータがロボットを操縦する場所で、被災区域とは隔壁で隔てられている。そこには、ロボットの車載カメラとヘリテレからの映像が映し出されている。

### ロボット

#### 操縦型ロボット



#### 自律型ロボット



- ・無線操縦機器（6ch）による遠隔操縦。
- ・PIC等の搭載による自律走行。

### レスキューダミー

- ・ダミー状態表示
- ・得点表示
- ・時間表示



#### レスキューダミー



- ・加速度センサ  
（3軸加速度同時測定）
- ・体表センサ  
（感圧導電性フィルム）
- ・引っ張りセンサ  
（簡易型力センサ）

### コントロールルーム



#### コントロールルーム