

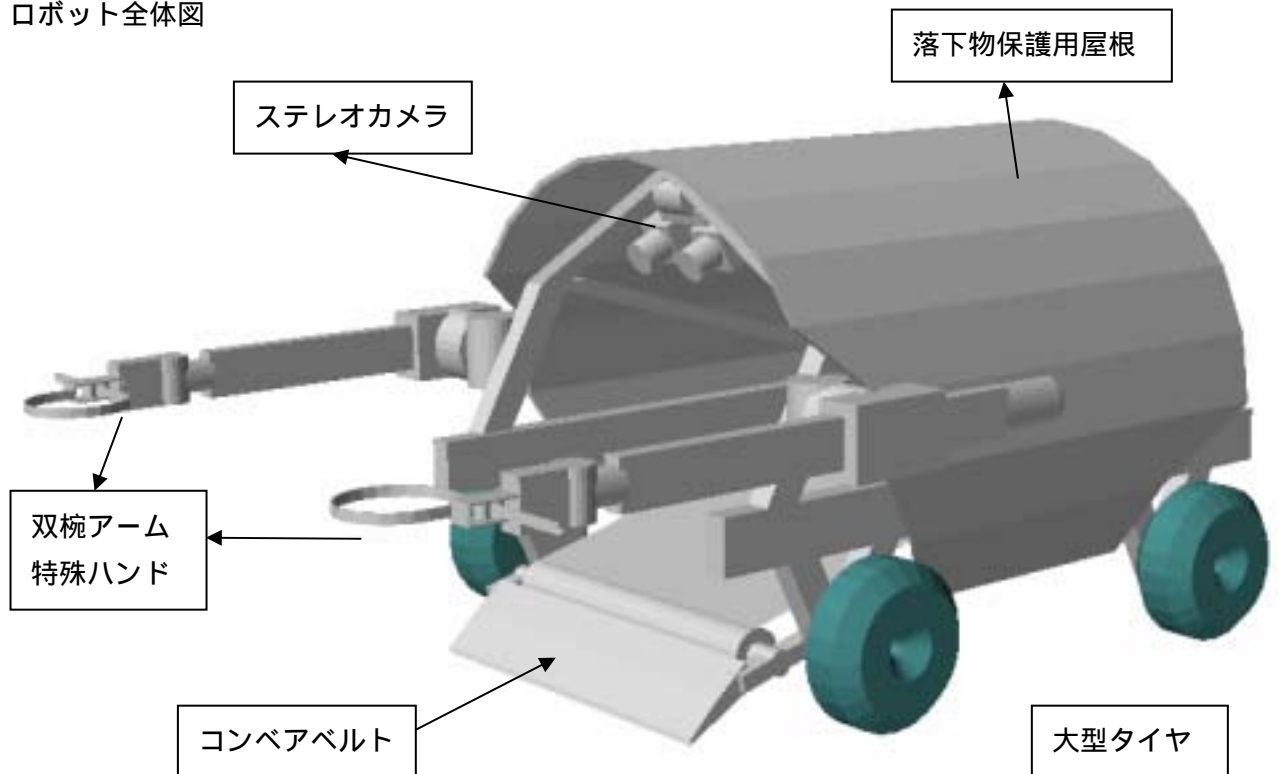
<p>チーム名</p> <p style="text-align: center;">A</p>	<p>キャプテンが所属する団体名</p>
<p>チーム名の由来</p> <p>レスキューである救助隊を、「ダミヤンを救いたい!」という意味をかけて命名</p> <p>レスキュー活動上の特徴</p> <p>(瓦礫除去、ダミヤン救助ロボット)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 双腕ロボットと特殊ハンドによる瓦礫除去とダミヤン救助 ・ ステレオカメラ(EYE's)とヘッドセットによる立体視の試み。 <p>(ダミヤン搬送ロボット)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・ 大型タイヤによる不整地走破機構。 ・ タイヤ直径内にシステムを内蔵してコンパクト化 ・ スライド収納型ダミヤン搬送ベット。 <p>チームの紹介</p> <p style="text-align: center;">のメンバーで構成</p>	

チーム名 A	キャプテンが所属する団体名
-----------	---------------

第 1 号機	ロボット名(フリガナ)
--------------	-------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。

ロボット全体図



ロボットの役割。

- ・瓦礫除去、ダミヤン救助、ダミヤン搬送を一通り行える万能型とする。

ロボット特徴

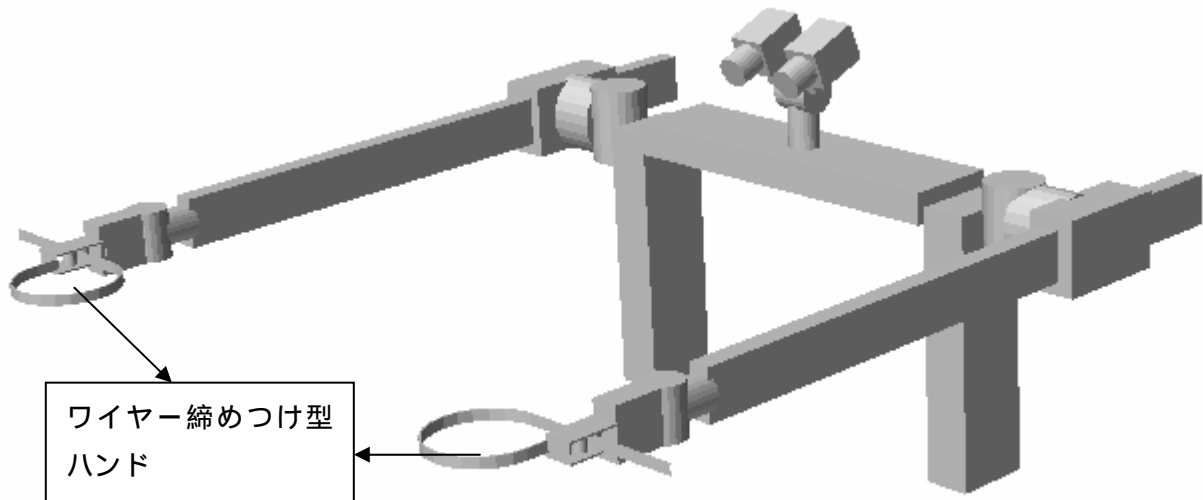
- ・双腕ロボットアームと特殊ロボットハンドによる瓦礫除去およびダミヤン搬送
- ・ステレオカメラによる視界確保
- ・大型タイヤによる不整地走破
- ・コンベアベルトによるダミヤンの安全搬送と保護
- ・落下物からダミヤンを保護するカバーを設置

チーム名 A	キャプテンが所属する団体名
-----------	---------------

第 1 号機	ロボット名(フリガナ)
--------------	-------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。

- ・アームについて



- ・アーム特徴

アームは双腕アームを使用する。

双腕アームはダミヤン救助時に瓦礫を支持しながらの救助等が可能になる等の利点がある。

ロボットハンドには弾性のあるテープ状のワイヤーを巻くことによって大小様々な物体を保持できるようにする。

また、ダミヤン救助時は従来のロボットハンドのようにはさむのではなく、ダミヤンを巻く形になるため落下させる危険性が少なくなる利点が考えられる。

伸縮型のアームには反対側に簡易なスコップ状のツール等を装備し、アームを反転させることでツールの交換が可能になるようにする。

- ・ステレオカメラ

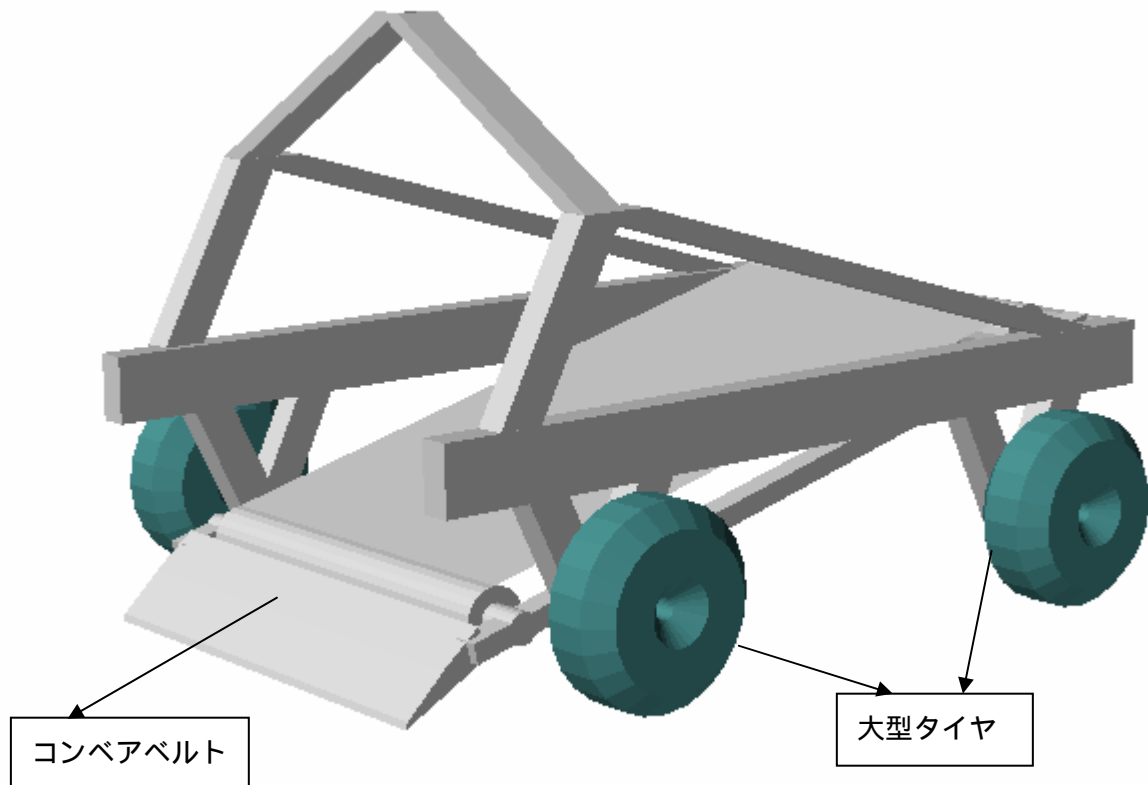
人間の目と同じようにカメラを2つ搭載することによって立体感の確保を試みる。

オペレータ用のヘッドセットもあわせて製作する。

チーム名 A	キャプテンが所属する団体名
-----------	---------------

第 1 号機	ロボット名(フリガナ)
--------------	-------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。



・コンベアベルトによるダミヤン搬送

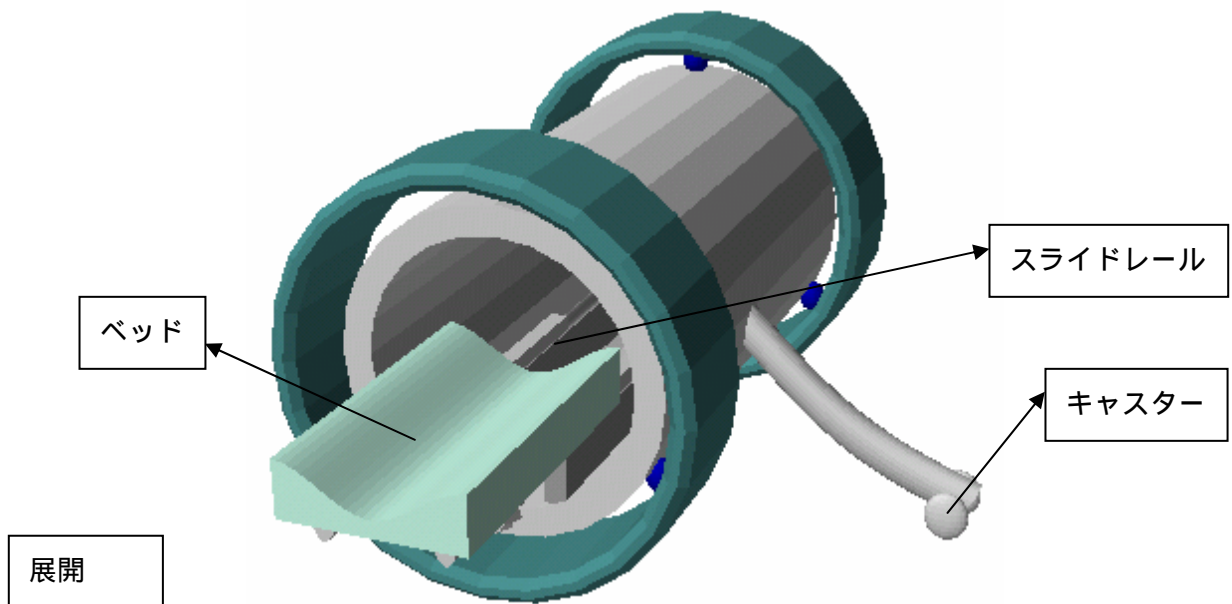
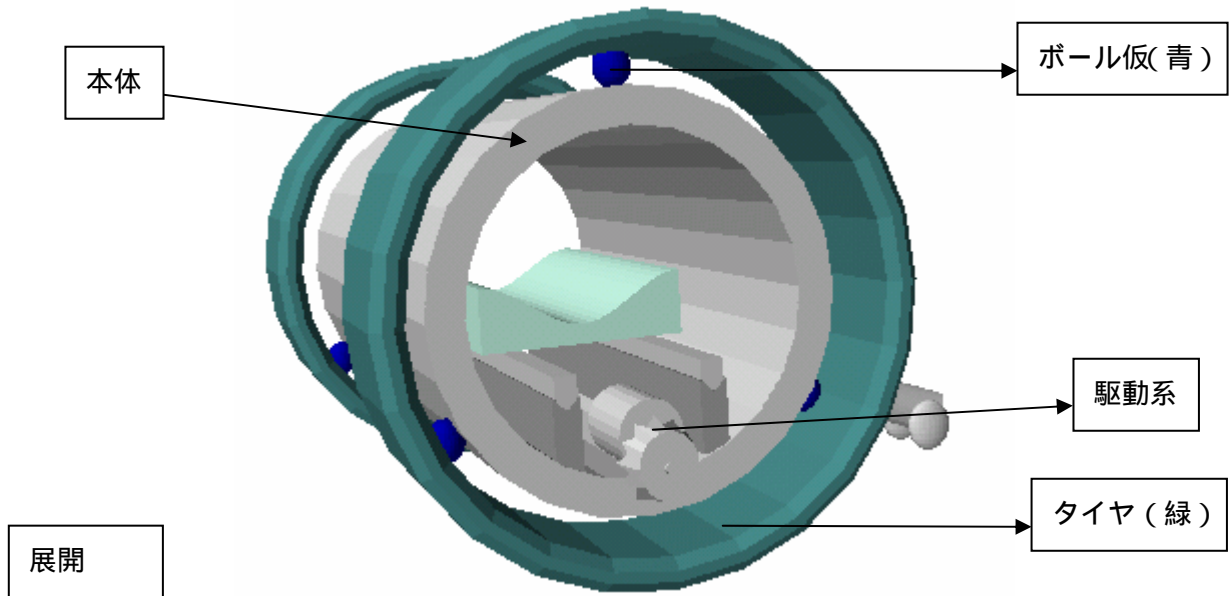
アームによるダミヤンの空中輸送は落下の危険性を孕む。そのためできるだけダミヤンを持ち上げず搬送することを考え、救助したダミヤンをスロープ状のベルトでロボットに収納することによって可能な限り安全を確保する。

ダミヤンを収容する部分は保護用の屋根があり、落下物等からダミヤンを保護する。

チーム名 A	キャプテンが所属する団体名
-----------	---------------

第 2 号機	ロボット名(フリガナ)
--------------	-------------

このロボットの構造図およびアイデアをわかりやすく作図してください。



二輪のタイヤで走行する・・・タイヤに直接ギアを付けてタイヤを回して走行させる。タイヤと本体の間にはボールのようなものを挟んで、本体は回らないように工夫するつもりである。

ダミヤンを収納する・・・ダミヤンのいる場所まで移動し、スライドレールを伸ばしてシートを引き出す。そして、もう一台の障害物撤去用のマシンから、ダミヤンを受け取って、スライドレールを戻して帰還する。