

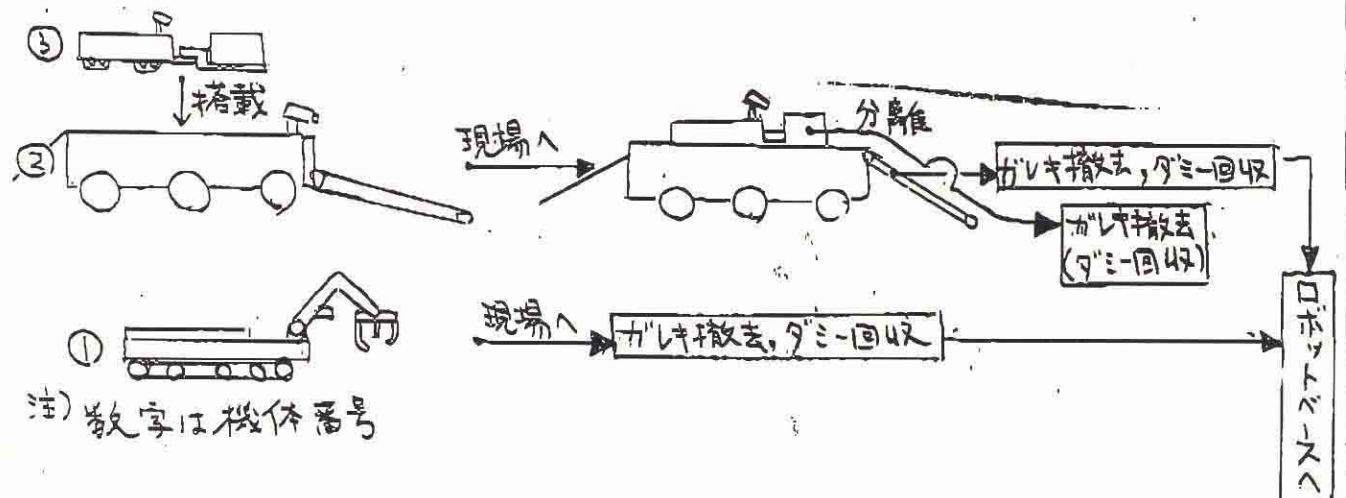
チーム名 D	キャプテンが所属する団体名
-----------	---------------

チーム名の由来

の卒業生である の提案で、レスコンに  
出場することが決定した経緯があり、連帯感を高めるためにチーム名を統一した。  
「 」とは、 してほしいという、 の  
の思いが込められている。

レスキュー活動上の特徴

- 親機、子機の連携によるレスキュー活動（下図参照）



- 子機は移動にリンク式歩行機構を採用、小回りのきく機体で救助活動を行う、スピード重視型。作業用アームを装備、多様な状況に対応する。
- ベルトコンベヤ型の親機は、先端のベルトコンベヤでガレキを撤去し、ダミヤンを機体内に収容して救助する。子機を運搬したり、ダミヤンを運搬したり、用途は多い。
- ショベルカー型の親機は保持ハンド付きアームによって、ガレキはもちろん、ダミヤンもすばやく、やさしく取り扱う。チーム唯一のパワー重視型。

チームの紹介

で構成されるチーム。ほとんどのメンバーが1年生であり、出場経験のあるメンバーもいないことから、まったくの手探りの状態から、出場に向けて活動を開始した。

4月には新メンバーが加入することも決まっており、今大会はこのチームにとって未知の舞台であるとともに、今後の活動を続けていく上での大きな道標でもある。

今大会の目標は、まず6月29日の試走会への出場、そして1勝である。特に技術やアイデア等で連携している とは、競い合ってみたいと思っている。

合言葉「KIT(きっと)できる、KIT(きっと)なる」を胸に、できる限り精一杯の努力で大会に臨む。

チーム名 <b>D</b>	キャプテンが所属する団体名
------------------	---------------

第 / 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。

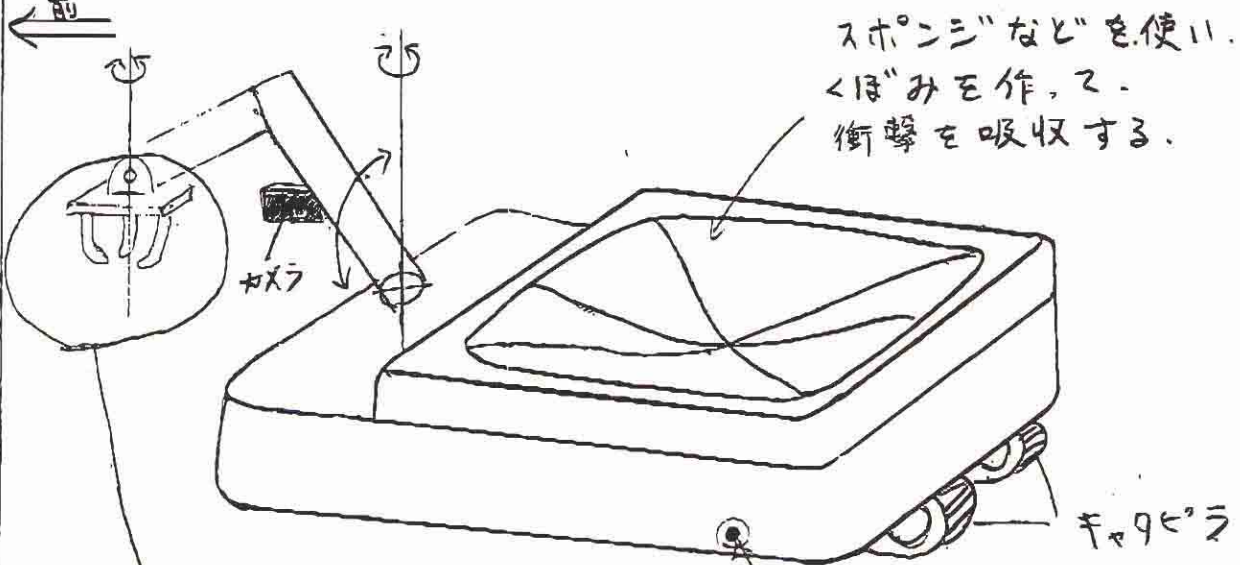
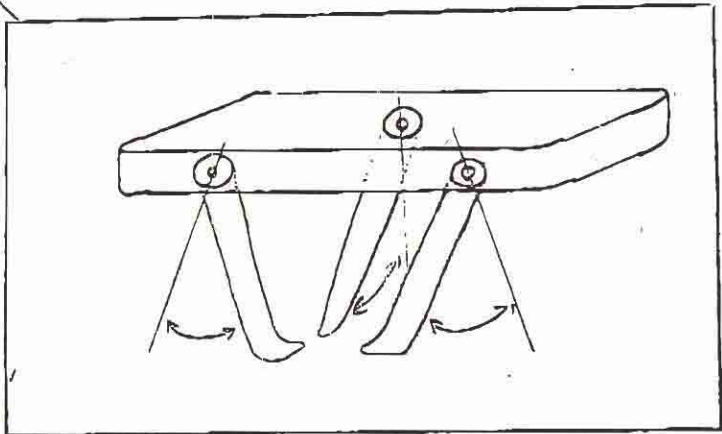


図1. 全体図



手首が  
回るように  
なっていて、  
本体を動か  
さなくても  
取りたい物  
つかめる。

図2. 手の開閉

チーム名

D

キャプテンが所属する団体名

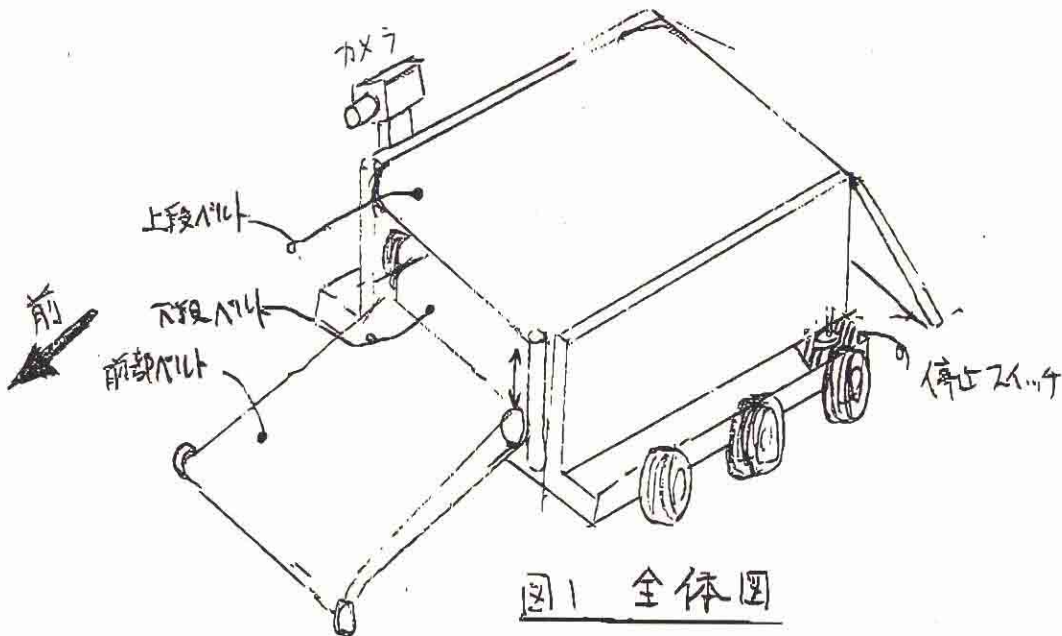
第

2

号機

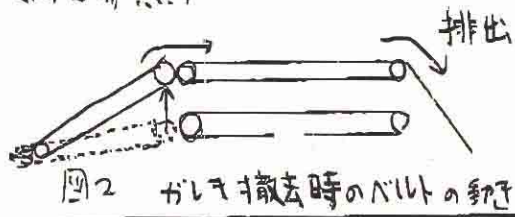
ロボット名 (フリガナ)

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。

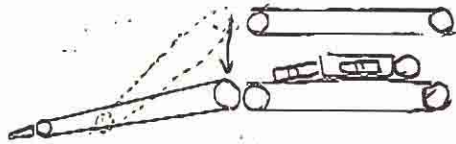


特長としては、3つのベルト機構を有しており、機体前部のベルトは上下に動かすことが可能。ガシキの撤去やダミーの収容が可能。

(図1参照)



ガシキ撤去の場合、前部ベルトを上段のベルトの高さまで移動させ、ベルトを回転させ機体後部へと排せする。(図2参照)



ダミーを収容する場合、下段のベルトの高さに前部ベルトを合わせ、ベルトを回転させて行う。(図3参照)

また、目的によって、子機を搭載したり、ダミーを2体収容したりすることもできる。

チーム名  
D

キャプテンが所属する団体名

第

3  
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。

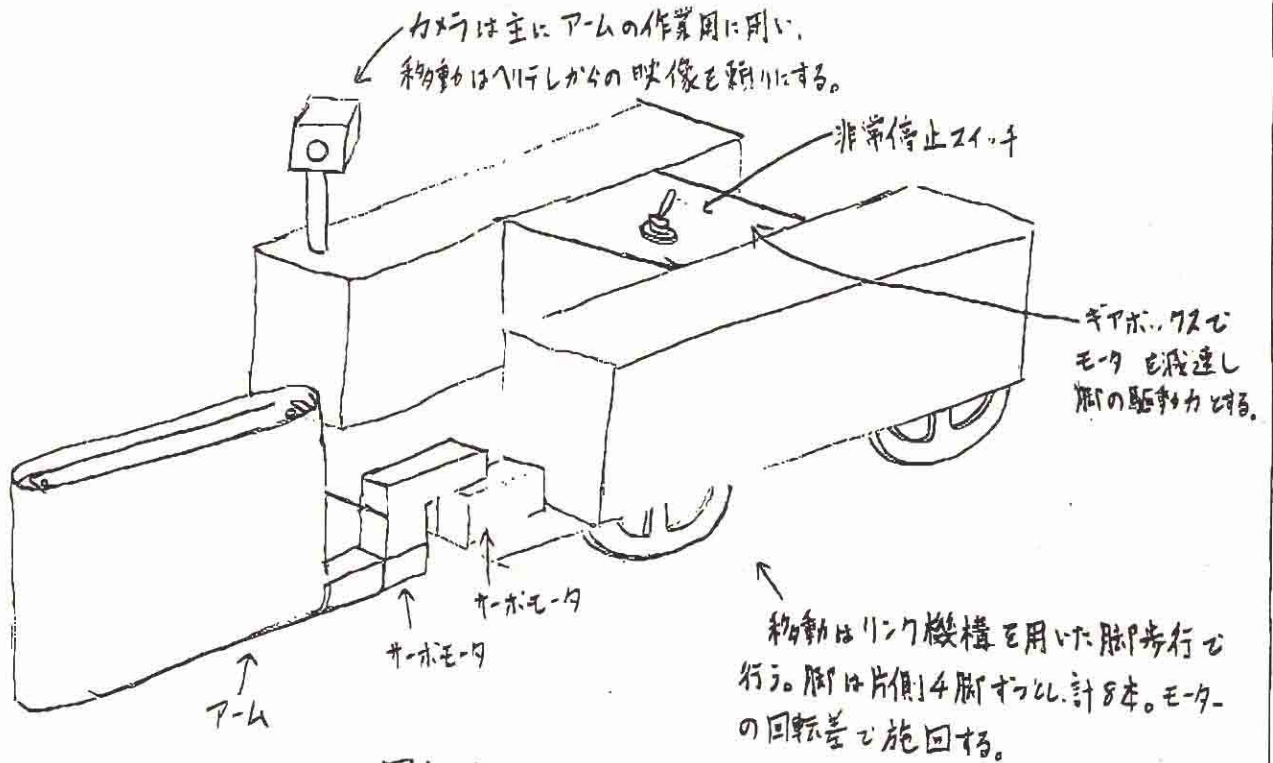


図1. 全体図

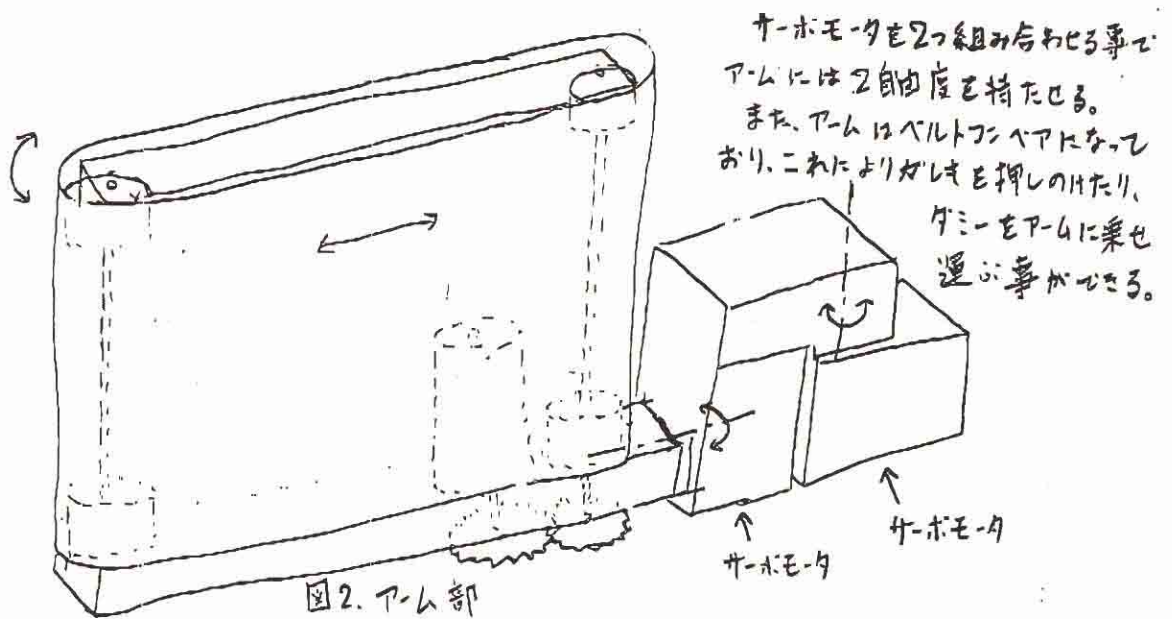


図2. アム部