

チーム名

J

キャプテンが所属する団体名

チーム名の由来

24時間いつでもレスキュー活動ができるロボットを目指してこのチーム名にしました。

レスキュー活動上の特徴

瓦礫除去ロボット、要救助者救出兼運搬ロボット、偵察ロボットの三台からなります。

瓦礫除去ロボットは、路上の瓦礫をラッセルで除去し、要救助者の上に乗っている瓦礫をアームで除去します。アームは確実に掴む機構が施してありさまざまな瓦礫に対応できるようにしました。そして、今回はタイヤをクローラーに換えて段差のある道でもスムーズに走行できるようにしました。

要救助者救出兼運搬ロボットは、要救助者をアームで優しく包み込むような機構が施してあり、どの方向からでも救助が可能です。第二回と違い、今回は救助と搬送が一台でできるようになっており、本体のベッドに要救助者を収納して、ロボットベースまで素早く搬送できます。

偵察ロボットは、被災地の状況をすばやく把握するため・瓦礫の下敷きになっている要救助者を発見するため・救助活動の為に良い視点を確保するために活動します。この偵察ロボットは瓦礫があっても乗り越えられるように脚機構を採用しています。

また、脚機構のロボットは走行速度が遅いという欠点があるので、この偵察ロボットを瓦礫除去ロボットに搭載し、被災地の近くまで短時間でロボットを運ぶことができます。

チームの紹介

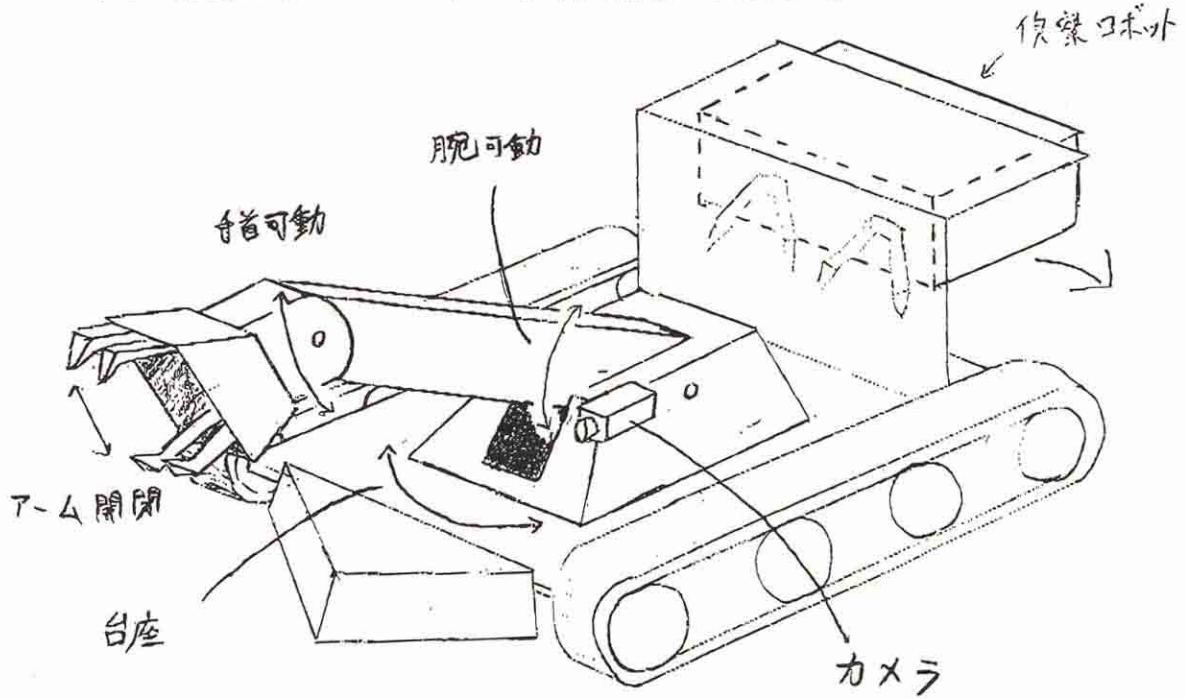
で、今年で11年目の伝統を誇るロボット研究会です。今年の部員数は30名です。主な活動として、「レスキューロボットコンテスト」の他にも「ロボット競技大会」に毎年参加し、活動の場を広げ積極的にロボット製作を進めています。

前回、「レスキューロボットコンテスト」では、
、今回も となったので、今までの経験を生かして頑張っていきたいです。

チーム名 J	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。



特徴

- 偵察ロボットを搭載して、短時間で運ぶことが出来る。
- マスタースレーブコントロールを採用し、簡単な操作を実現。
- 多くの関節を持ち幅広い救助が出来る。

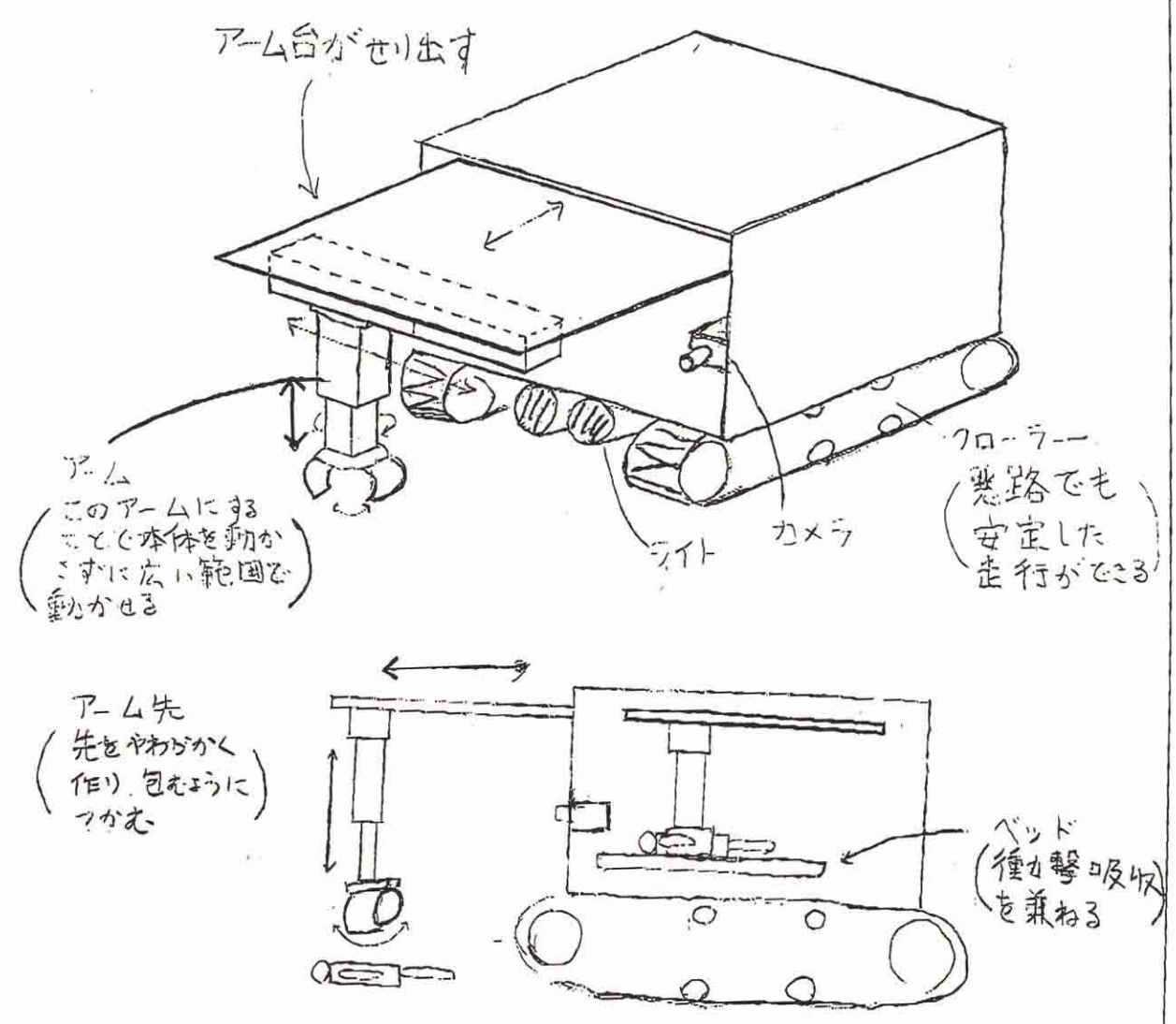
チーム名 J	キャプテンが所属する団体名
------------------	---------------

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。

救助搬送用ロボット

寸法: 400x300 (mm)
可動部: 70-7-2ch
アム 6ch



チーム名

J

キャプテンが所属する団体名

第

3

号機

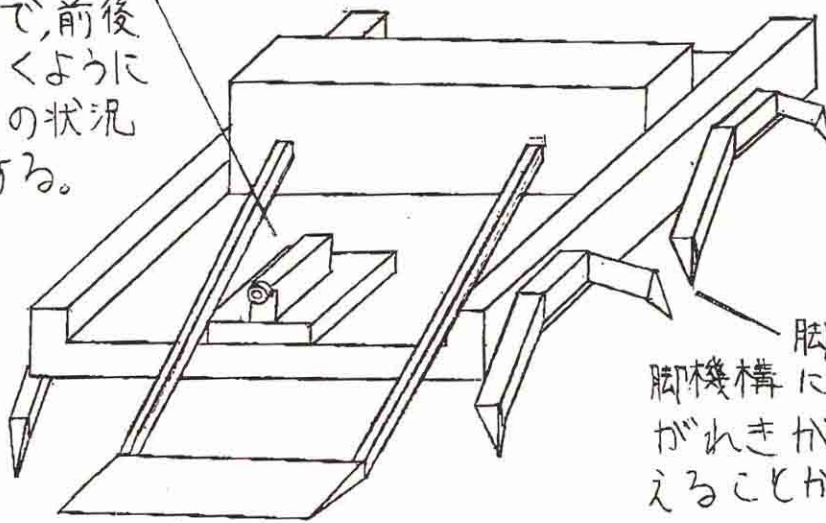
ロボット名 (フリガナ)

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。

偵察・がれき除去用ロボット

可動部: アーム 脚 カメラ

カメラ
 偵察用のロボットなので、前後などに動くようにして周りの状況を確認する。



脚
 脚機構にすることにより、がれきがあっても乗り越えることができる。

アーム

アームをつけることにより偵察のみでなく、がれき除去用ロボットのサポートをすることができます。

特徴

- ・偵察用ロボットにアームを取付けることにより、要救助者を見つけた時点でがれき除去をすることができます。
- ・脚機構により、タイヤでは入り込めない場所でも入りいき、活動をすることができます。