

チーム名

O

キャプテンが所属する団体名

チーム名の由来

私達の  
のクラブ名から命名。

レスキュー活動上の特徴

別紙参照

チームの紹介

のクラブ活動のターゲットとして、レスキュー活動に  
興味をもち応募するにとりまわす。

別紙

## レスキューロボット開発について

この工作レスキュー車両は、機動性に優れた、6輪全輪駆動を採用し、障害物を回避することなく進むことのできる工作車両です。

一号機には、マジックハンドを搭載しており、もし先方に乗り越えられない障害物があった場合でも、アームを伸ばし除去することが可能で、レスキューダミーの救出も可能です。マジックハンドは、ハンドの部分が前後回転など、複雑な作業もこなします。カメラ部は、前後左右を視準できるため、作業効率が格段に上がります。

二号機は、前部にブレードを、搭載しているため、いち早く現場に駆けつけ、道路にあるガレキ、障害物を除去し、救助作業をスムーズに行えるという利点を持っています。同時に救出したレスキューダミーを乗せることができます。この車体のカメラは、一号機とは違い、昇降式のトラスタワー方式を採用しており、上部からの作業監視や観察ができるよう、開発されています。以上、二機のロボット製作を提案します。

チーム名

O

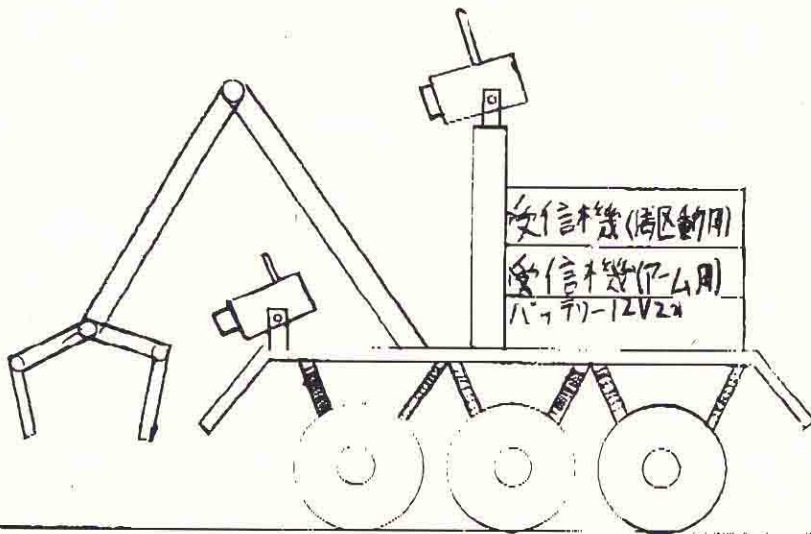
キャプテンが所属する団体名

第

ロボット名

号機

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。



チーム名

0

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。

