

レスキューしろやき

(大阪工業大学)

私たちは主に研究室、機械研究部、電気研究部、電子研究部から集まったチームです。レスコンでは今までに歩行型ロボットが未出場であることを知り挑戦することになりました。

レスキュー活動としては機能別に特化したロボット3体が一つのユニットとなって活動することを前提としています。

ロボットと共に最後まであきらめずに頑張ります!!!



しろやき君タイプR(1号機)

1号機は八足歩行の救助ロボです。最大の魅力はカニ歩きができる点にあります。



ホエールキャッチャー22号(2号機)

2号機はクローラー走行でガレキ除去と要求者の救助と搬送を行うことのできるマルチタイプです。ベッドは引き出し式になっています。



レスキューシャトル待たせてごめんね(3号機)

3号機はクローラーを用いた、要救助者搬送専用車両となっています。天井が左右に開閉し、より、要救助者を安全に保護しやすいつくりになっています。

M.S.R.T.



1号機:Simple

ロボットアーム搭載。
主に救助作業担当。
自機にダミヤンを搭載可能。

2号機:飛脚

2段式ベルトコンベヤ搭載。

3号機の輸送、ダミヤンの搬送担当。

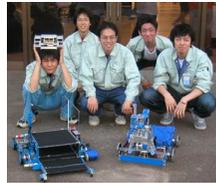
3機の中で一番速い。



現在製作中!

3号機:HANAGE (RRC 3rd Mix)

歩行メカニズム搭載。
ダミヤンの発見、救助を担当。
3機の中で最もこまわりがきく。



チーム M.S.R.T.の人々。

個性的...というか、アクが強いというか...

3機で連携をとってダミヤンを救助する。

目標はファーストミッション突破。



Kanazawa Institute of Technology Mechanical Support Rescue Team

Hamamatsu Technical High School

HKC 連合群

Kanazawa Institute of Technology & Chitkiseigo

☆チーム紹介☆

私たちHKC連合群はメンバーの大半が高校生であり、他に大学生と同高校の卒業生で構成されています。今回の大会では唯一の高校生チームなので他チームに負けないように頑張ります!! (^-^)(^-^)/



☆ロボット紹介☆

・上の写真の1~3号機は多脚方歩行ロボットで、ダミヤンの救出を目的としています。

・下の写真の4~6号機はCPUを搭載した完全自立型ロボットで、がれきの除去やダミヤンの搬送を目的としています。



津山工業高等専門学校 電子制御工学科

—T.R.R.L.(ティール)についてのご案内—

チーム名: T.R.R.L. (Tsuyama Rescue Robot Laboratory)

メンバー: 平松、藤岡、奥田、明石、丸尾、福島、原田、他

・チーム紹介

今年もメンバーは2・3年生を中心とした若いチームです。まだ技術力はありませんが、アイデア溢れる若い力によるロボット作りをしています。アイデア満載のT.R.R.L.のロボットにご期待ください。



・レスキュー戦略

機動力の高いマシンで道を確保し2台の救助用マシンでダミヤンを安全に救出します。また、故障がおきたときのために代替機を用意しておいて何が起きても迅速に対応することができます。

1 SR-H弟

えすあーるえいち おとうと



役割:救助・搬送
グリッパーハンドによる華麗な救助をご覧ください!

3 疾風迅雷

しつぷうじんらい



役割:通路の確保、搬送
シリンダーによるスムーズなルーフの開閉をみてくれ!

2 S. A. S

えす. えー. えす



役割:救助・搬送
ベルトコンベヤ型ベッドでダミヤンを収容するところは必見です!

4 SUBちゃん

さぶちゃん



役割:控え
このマシンは各マシンの代替機です。サポート役に徹します!

<http://www.tsuyama-ct.ac.jp>