

チーム名

カギケン

チームが関係する団体名

神戸市立科学技術高等学校・科学技術研究会

注：チーム紹介用紙は1ページ以内で書いて下さい。

チーム名の由来

僕たちの所属している研究会の名前が科学技術研究会（かがくぎじゅつけんきゅうかい）なので、略して「カギケン」にしようと言う事で決まりました。

レスキュー活動上の特徴

マシンを救助用と搬送用に分けることで、より確実な救出と時間の短縮を出来る様にしました。

マシンの前部分に雪かきの要領の防護壁をとりつけ、ガレキを分ける様にして進みます。

これは2台ともに装備しているので、多少無理な道でも問題無く救助、搬送を行うことが出来ます。

救助用のマシンには、アームを二本取り付け、4本爪と2本爪をそれぞれ用意することでより確実にダミヤンをキャッチし、搬送用のマシンに載せることが可能です。

またカメラを2つ、前後に取り付け、後方のカメラを伸縮自在、広範囲回転を出来るようにすることでダミヤンを素早く発見できるようにしています。

搬送用マシンにはクッションを取り付けて、ダミヤンを載せたときのショックを吸収できるようにし、出来るだけ早く戻るようにします。

作業の流れは、ダミヤンを発見、キャッチし、搬送用のマシンに載せ、戻るという単純なものですが、発見と安全性とスピードに重点を置くことで、確実な救助をすることが出来る様にしています。

チームの紹介

このチームは、神戸市立科学技術高等学校・科学技術研究会のメンバーで、

今までにも学校内の電気工事や、簡単な電子回路の設計、プログラミング等をしています。

今回のレスコンはみんながやる気を出して真剣に取り組むことが出来るので、

すごいレスキューロボットが出来上がると思います。

知識的にも技術的にもまだまだ未熟ですが、やる気と発想では負けなつもりです。

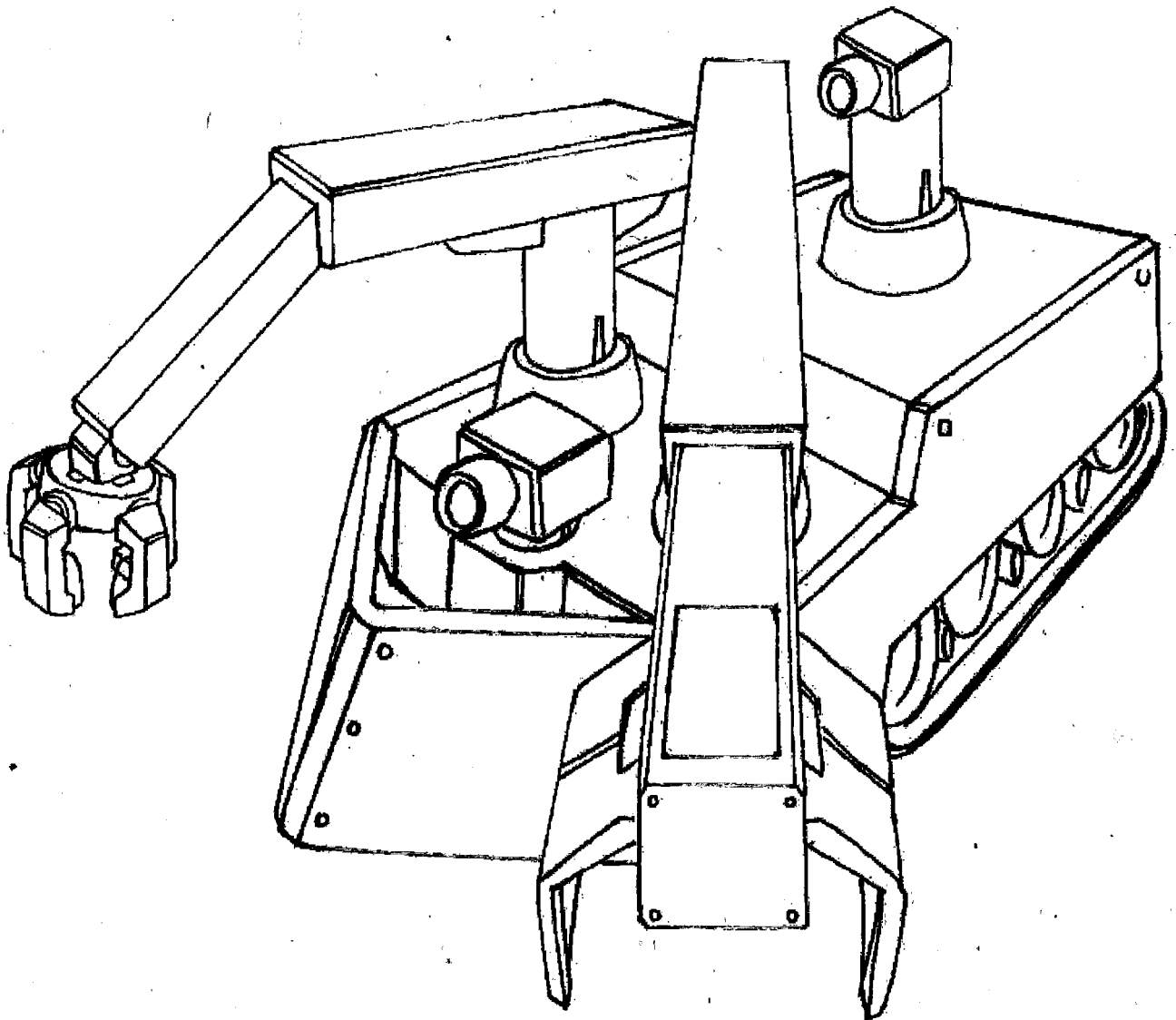
どうぞよろしくお願いします。

チーム名 カギケン	チームが関係する団体名 科学技術高校科学技術研究会
------------------	----------------------------------

第 1 号機	ロボット名 (フリガナ) 双龍 (ユウリュウ)	ロボットの分類(規定 2.3.2 参照) 移動 ・ 基地 ・ 受動
--------------	--------------------------------	--

このロボットのアイデアや構造がよくわかるように図を含めた説明を書いてください。ロボットの1機につき1ページ以内で書いてください。1ページを超える内容については審査しません。同一形式のロボットを2機以上出すときは、1機分(X号機とする)のみ1ページにアイデアを書き、そのほかの号機のロボットアイデア用紙には「X号機と同じ」とだけ書いてください。

移動には悪路を進めるようにキャタピラを使用。カメラを前後に2台装備することで操作性を向上。後方のカメラで視野を広くとり、目的地までの移動をスムーズにし、前面のカメラでアームの細かい作業をサポート。アームは、4本の爪のものを1本と、大型の爪を2枚持つもの1本、計2本を装備することで、器用な動きを可能にした。本体の正面部分を、三角形の装甲にすることで、障害物を気にせず進むことができます。



チーム名 カギケン	チームが関係する団体名 科学技術高校科学技術研究会
--------------	------------------------------

第 2 号機	ロボット名 (フリガナ) 命 站 AE (メイリョウ)	ロボットの分類(規定 2.3.2 参照) 移動 ・ 基地 ・ 受動
--------------	--------------------------------	--------------------------------------

このロボットのアイディアや構造がよくわかるように図をきめた説明を書いてください。ロボットの1機につき1ページ以内で書いてください。1ページを超える内容については審査しません。同一形式のロボットを2機以上出すときは、1機分(×号機とする)のみ1ページにアイディアを書き、そのほかの号機のロボットアイディア用紙には『×号機と同じ』とだけ書いてください。

移動力はより素速くタミヤをコースに運ぶためにタイヤを採用しました。一号機と比べて防護壁を大型化し、安全性を高める意味もあります。機内のスペースを広く取りタミヤを置きやすくしています。タミヤが後ろに落ちないように壁をつけこの壁が後部に展開することでさまざまな状況に対応します。カメラを地面近くに設置することで地形をより詳しく把握する。

