

チーム名

カギケン

団体名

神戸市立 科学技術高等学校

*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なので、それを略して「カギケン」ということに決めました。

*レスキュー活動上の特徴

1号機は、2本のアームを搭載しています。すばやく救助するためのアームでダミアンをつかみあげたあと、ダミアンの安定と安心感を与えるため、補助スライドヘッドをのぼしその上に乗せて救出します。また、カメラを2つ取り付けることにより、ダミアンの近くと広い範囲の状況把握が可能になりました。

2号機は、可動式のブレードにより、ガレキの除去ができるようになりました。また、このブレードは、ブレードと本体の間にネットをはり、簡単な救助も可能です。カメラは可動式で、機体上部に取り付けられており、さらにカメラの上部にはマイクロホンが取り付けられています。そのマイクロホンでダミアンから出る信号をとらえ、ダミアンの場所を捜索します。そして、側面に取り付けられたスピーカから、ICメモリで「誰かいませんか?」「救助車が到着しています。」と音声でガレキにうまる被救助者を励ますと同時に、反応をマイクで聞き、居場所をつきとめられるようになっています。

これにより、2号機が先に出て、ダミアンの発見。また、簡単な救助をし、できなければ1号機に救助をまかせ2号機は、ほかのダミアンの検索をするというものです。

*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、今までにも簡単な電子回路の設計、プログラミング等をしています。

前回出場した経験を使い、より良いロボットが作れると思います。

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		団体名	神戸市立 科学技術高等学校		
第 1 号機	ロボット名 (フリガナ) KGw-01	ロボットの構成				
		移動	基地	受動		
		1台	0台	0台		

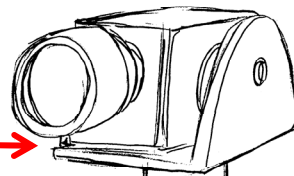
*このロボットの重要なアイデア [競技会では必ず実現する必要があります] (箇条書きで三つ程度)

- ・アームは2本あります。これにより、ダミアンの上部と下部の2カ所をつかみ、
確実に安定感のある救助を実現します。
- ・アームで救出したダミアンを、収納式補助スライドベッドに乗せます。また、アームで固定したまま
搬送します。テーブルとアームの保持により、被災者に、より一層の安心感を与えます。
- ・2台のカメラを用いて、的確な作業と広い視界の確保を同時にこなします。

*ロボットの概要 (絵などを使い、わかりやすく書いてください)

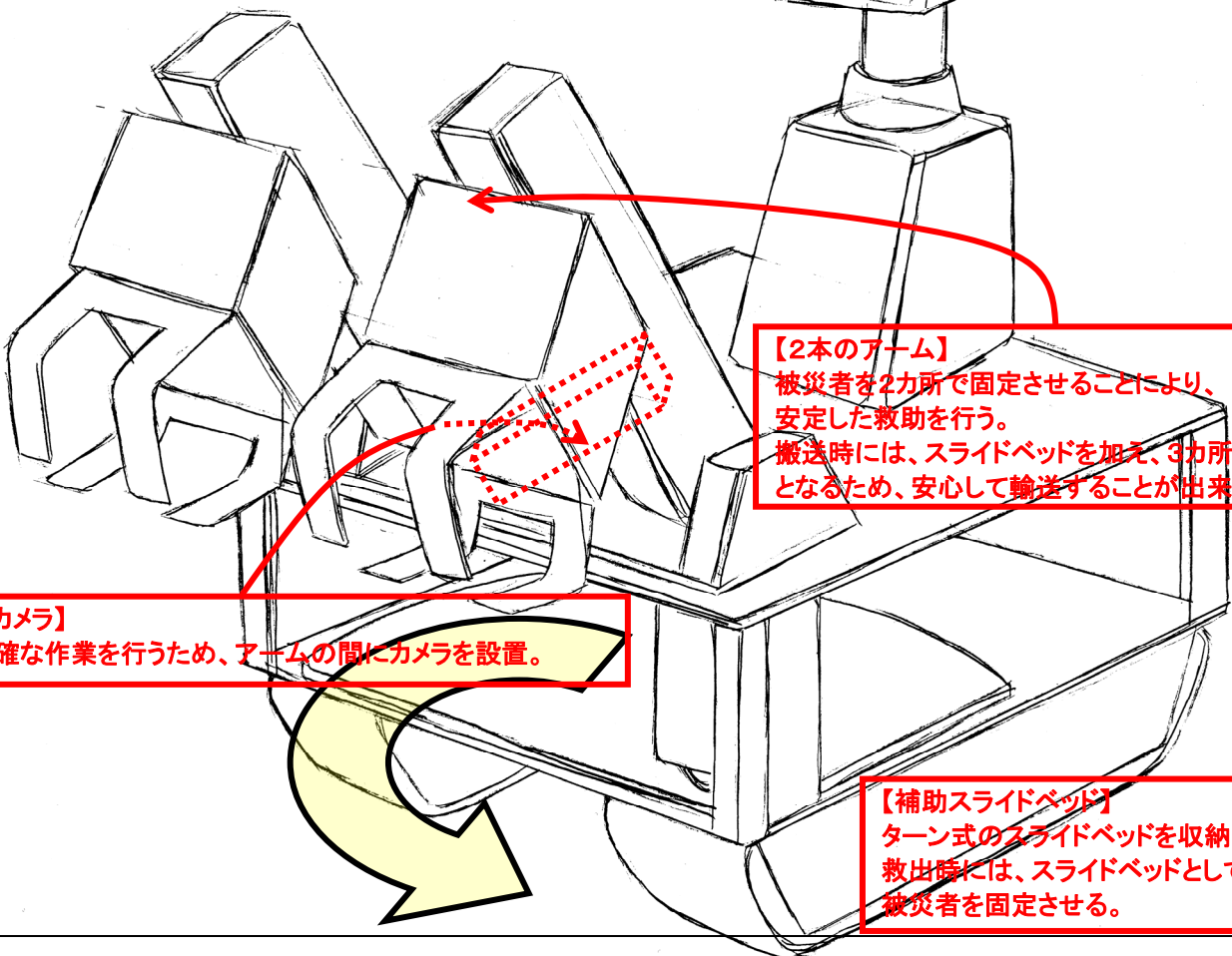
【視界確保カメラ】

より広い視界確保のため、比較的高い場所にカメラを設置。



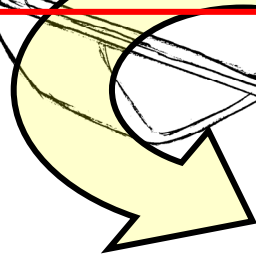
【2本のアーム】

被災者を2カ所で固定させることにより、
安定した救助を行う。
搬送時には、スライドベッドを加え、3カ所固定
となるため、安心して輸送することが出来る。



【作業カメラ】

より正確な作業を行うため、アームの間にカメラを設置。



【補助スライドベッド】

ターン式のスライドベッドを収納。
救出時には、スライドベッドとして
被災者を固定させる。

チーム名	カギケン	団体名	神戸市立 科学技術高等学校		
------	-------------	-----	----------------------	--	--

第 2 号機	ロボット名 (フリガナ) KGw-02	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 0台	受動 0台

- *このロボットの重要なアイデア [競技会では必ず実現する必要があります] (箇条書きで三つ程度)
- ・可動式のカメラ、マイクによりダミアンを捜索する。マイクの音声はFMトランスミッタで通信 受信はFMラジオにて行う。
 - ・現地で「誰かいませんか？」等のアナウンスメッセージを流すことができる。
 - ・ブレードは、主にガレキ撤去に用いる。簡易救助も可能である。ただし、緊急時のみ。

*ロボットの概要 (絵などを使い、わかりやすく書いてください)

