

チーム名 SAZANKA

団体名 名古屋工業大学 レスキューロボットプロジェクトSAZANKA

応募書類は公開されます。個人情報、メンバー写真等を載せないでください。

* チーム名の由来

花の"サザンカ"に由来します。

花言葉が「困難に打ち勝つ」や「ひたむき」という言葉であるため、そんなチーム、ロボットを作っていきたいという思いから名付けられました。

* チームの紹介

レスキューロボットプロジェクトSAZANKAとは名古屋工業大学の公認部活動であり、普段はロボカップレスキュー実機リーグなどのレスキューロボットの大会の優勝を目指し日々励んでいます。この部活動は主に学部1年から3年で構成されており、「機体班」「回路制御班」に分かれて活動しています。また、私たちの部活では学生主体で計画・設計・製作・プログラミングを行っています。

* チームのアピールポイント

私たちはロボカップレスキュー実機リーグやWRSへの継続的な参加を通して、実用的なロボットの開発ノウハウを蓄えてきました。

本コンテストへの出場は初めてとなりますが、これまでの活動で培った技術力を生かして全力で取り組みます。

私たちのコンセプトとしては、「汎用型の期待で臨機応変に対処する」です。私たちは今回初参加ということもあり、

前の説明に目を通したとしてもこの大会を理解しきれているとは言えません。そこで、普段扱っているものに近い機体で、

高い対応力を持ちながらその場その場で対処しつつ大会に取り組みたいと考えています。

これは実際の災害現場を想定したとしても通じる点があると考えます。なぜなら現実でもその現場に合わせた機体を毎回作るわけにはいかないからです。

* レスキュー活動上の特徴（図などを使ってわかりやすく書いてください）

一台完結の万能型ロボット

捜索、障害物除去、救助のすべてを一台でこなす

操縦者の負担軽減

状況判断を迅速化

それを成立させる機能

階段や悪路も走破できるクローラー

繊細な操作でがれき撤去も救出も
できる6自由度アーム

十分な視界を確保する360°カメラを
はじめとする多数のカメラ

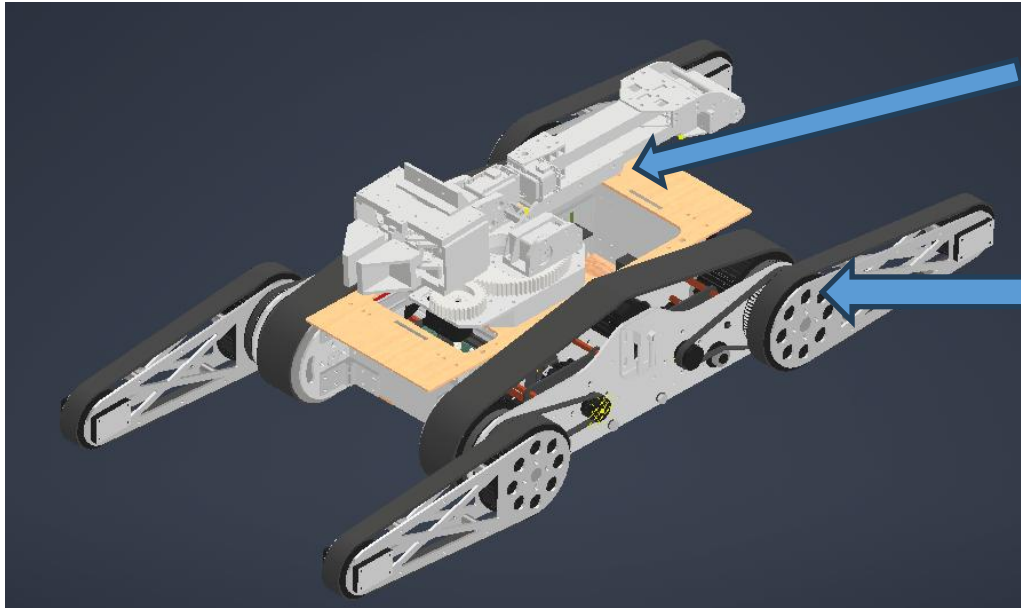
状況把握を助けるLiDARやセンサー類

チーム名 SAZANKA	団体名 名古屋工業大学 レスキューロボットプロジェクトSAZANKA
第1号機 AOSAGI (アオサギ) オブジェクト0台	種類: 移動ロボット (通信 切替) オブジェクト (緊急停止スイッチ あり, なし)

ロボットの重要な機能 (箇条書きで2つ, 具体的に示してください)

- ・サブクロウラー付きの足回り機構
- ・6自由度の大型アーム

* ロボットの概要 (図などを使ってわかりやすく書いてください) オブジェクトが含まれる場合, 機能・動作を明記すること



・アーム
6自由度の大型アームにより、がれきの撤去やバルブの開閉はもちろん、高所や低所の要救助者の救助も行うことができる。

・クローラー
メインローラーと二つのサブクロウラーで構成されており、障害物も問題なく超えていける高い走破性を持つ。

・センサー
一台で救助を完結できるように360度カメラやLiDAR、その他各種カメラ、センサーを搭載している