

チーム名 Robo.Lab.	団体名 広島大学 ロボコンサークル
<p>応募書類は本選終了後、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。</p> <p>*チーム名の由来</p> <p>私たちのチームは昨年度発足したばかりの新しいチームですが、過去広島大学工学部にはロボコンサークルが存在し、そのサークルの名前を復活した私たちもそのまま使わせていただいています。現在そのサークルで活動していた OB の方々とも現在連絡が取れていない状態ですので、過去存在した旧 Robo.Lab.がなぜそのチーム名だったのか、詳しいことは私たちにもわかっていません。</p> <p>旧 Robo.Lab.の OB の方々からすると、自分たちが作ったロボコンサークルが再度同じ名前で活動を再開すれば嬉しいと思いますし、コンタクトも取りやすいただろうと考えて、Robo.Lab.という名前をそのまま採用させていただきました。</p> <p>*チームの紹介</p> <p>優秀なエンジニアの育成を活動理念に掲げて、広島大学工学部機械科システム工学科、情報学科、電気科のメンバーを中心に日々ロボットの研究開発、製作を行っています。</p> <p>初学者のため、四苦八苦していますが、みんなで楽しんで活動しています。</p> <p>また、チーム発足して間も無く部室もまだないため、現在みんなで持ち寄ったわずかながらの資金で、大学構内のフリースペースを使いながらの活動を行なっています。</p> <p>*チームのアピールポイント</p> <p>チーム全員がロボット製作初心者な上、初年度なので過去のデータなどもない状態からの参戦です。コストを最小限に抑えつつシンプルなロボットを作ります。落ち着いた3年生と明るい1年生の、噛み合ったり噛み合わなかったりする雰囲気が楽しいチームです。</p> <p>*チームサポートの希望理由（希望しない場合は空欄）</p> <p>結果を出すまでおそらく大学から予算は出ないものと思われるため、私たちのサークルは常に資金不足です。現状毎月の部費で賄っていますが、部員も学生のため大きなお金は用意できませんし、バイトばかりして、活動時間が少なくなるのは私たちの活動理念に反していると考えています。そのため、サポートが受けられるのであれば、是非受けたいです。ご検討よろしくお願いたします。</p>	

チーム名

Robo.Lab.

団体名

広島大学 ロボコンサークル

*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）

シンプルな救出

今回私たちはレスキューロボットコンテストに初めて出場します。出場で得る数値的な資料や経験則がなく、ロボット制作も初めての状態で臨むので、機体の設計からレスキューのシナリオまで、私たちが考えられる限りシンプルにしました。

機体設計

2台とも基本構造は同じ
1人でも操縦可能

機体操作

機体の基本構造は同じ
なので操作感覚も共通

レスキュー活動

最小限のがれき除去
コンベアーによる搬入

レスキューの流れ

要救助者を探索、発見、救出、搬送の動作がスムーズに行えるように、基本的にこれらの流れに必要な機能はすべて1台のロボットに集約しました。これにより、救助活動をオペレーター1人で最後まで行うことができるようになり、コントロールルーム内での操縦者同士の混乱がなくなると考えました。また、現場で複数の人が要救助状態に陥っていた際、複数のロボットが別々の場所で同時に負傷者に対して救助活動を行うことができます。1台1台の機体に個別の機能をつけて効率化を図る方法もありますが、私たちが選んだ方法では複数人に対しての救助活動を行う際に大きな効果を発揮すると思われました。

チームワーク

私たちのチームでは、キャプテンを中心としたレスキュー活動を行います。しかしキャプテンはこの体制の中で、すべての情報を受け取って判断を下す役ではありません。これは普段のサークル活動においても同じなのですが、キャプテンは端的な指示のみを出し、チームのメンバーがそれに応えるために各々考えて動きます。キャプテンがすべてを判断するのではなく、チームのメンバーの選択を少し離れた立場から見守りながらチーム全体の統率が取れるように指示を出していきます。このスタイルが、Robo.Lab. がチームとして動いていくときの典型的なチームプレイになります。



チーム名 Robo.Lab.		団体名 広島大学 ロボコンサークル		
第 1 号機	ロボット名 (フリガナ) シンプ°ルラック S-1	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 0台	受動 0台
*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)				
<ul style="list-style-type: none"> ・2次元的な動きを行うロボットアーム ・単体でダミヤンを回収できるベルトコンベアー 				
*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)				
ロボットアーム 2次元的な動きを行い、家の壁や がれきの除去を行います。		家ホルダー 家がれきを両側から挟み込んで 振動を減らします。		
タイヤ (2号機も同じ) 4輪駆動 超信地旋回による 方向転換をします。		ベルトコンベアー (2号機も同じ) ダミヤン大をすべての方向におい て回収できるベルトコンベアー		

チーム名 Robo.Lab.	団体名 広島大学 ロボコンサークル
--------------------------	----------------------

第 2 号機	ロボット名 (フリガナ) シンプ^oルラック S-2	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 0台	受動 1台

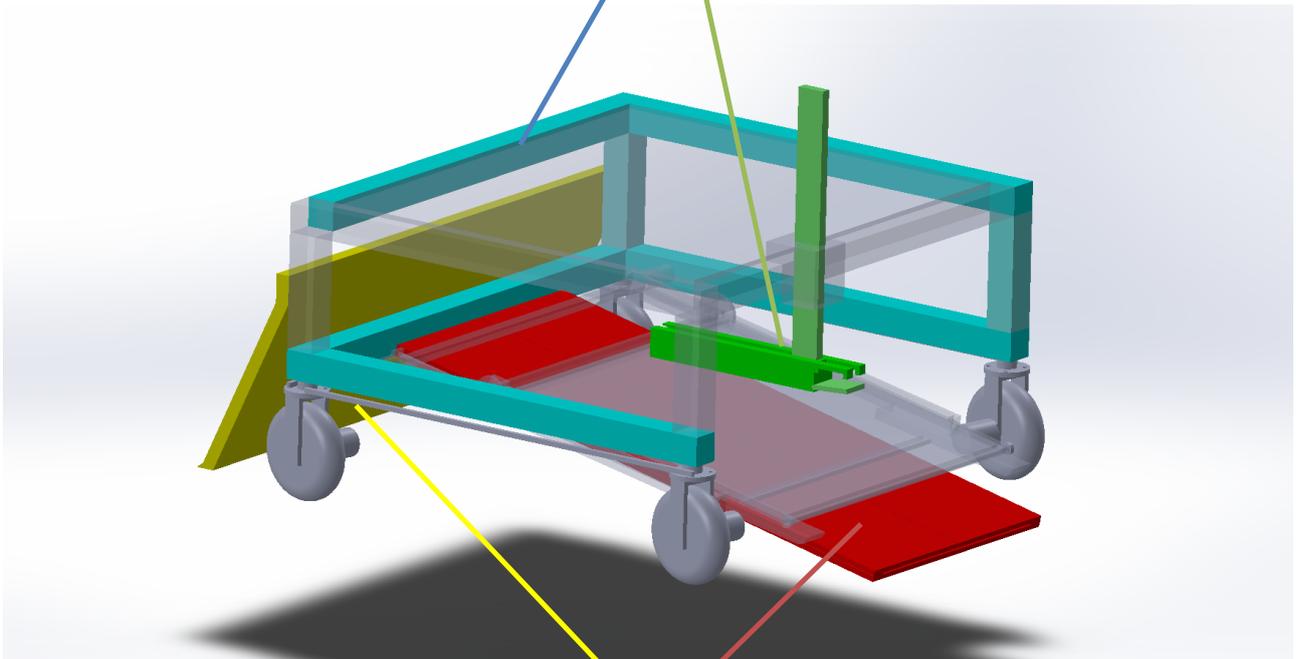
*ロボットの**重要な機能** (箇条書きで2つ, 具体的に示してください)

- ・ 2次元的な動きを行うロボットアーム
- ・ 単体でダミヤンを回収できるベルトコンベアー

*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)

**ロボットアーム
(1号機と同じ)**
2次元的な動きを行い、路上がれきの除去を行います。

フレーム(1号機と同じ)
シンプルな直方体の作りで横に広く安定性を求めています。



バンプリッド
バンプレートの上に置いておくことで搬送時の振動を軽減します。

バンパー
路上がれきを通行の邪魔にならないように押し出すことができます。