

チーム名 RELUoA

団体名 会津大学コンピュータ理工学部

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。

*** チーム名の由来**

会津大学 (University of Aizu) ロボット工学講座 (Robot Engineering Lab) の頭文字をとり、RELUoAです。

*** チームの紹介**

私たち「RELUoA」は、会津大学ロボット工学講座に所属している学生と課外授業としてロボットに興味を持っている学生で構成されています。日本は昔から地震大国と呼ばれ、私たち日本人が生きてくうえで地震というものは避けて通れないものになっています。チームメンバーの中にも、実際に、東日本大震災の被害にあった学生もおり、チーム全体として震災に対する対策や人命救助などに強い関心があります。このレスキューコンテストを通して、ロボット制作の面白さや難しさ、レスキュー活動の重要性などを学んでいければいいと思います。

*** チームのアピールポイント**

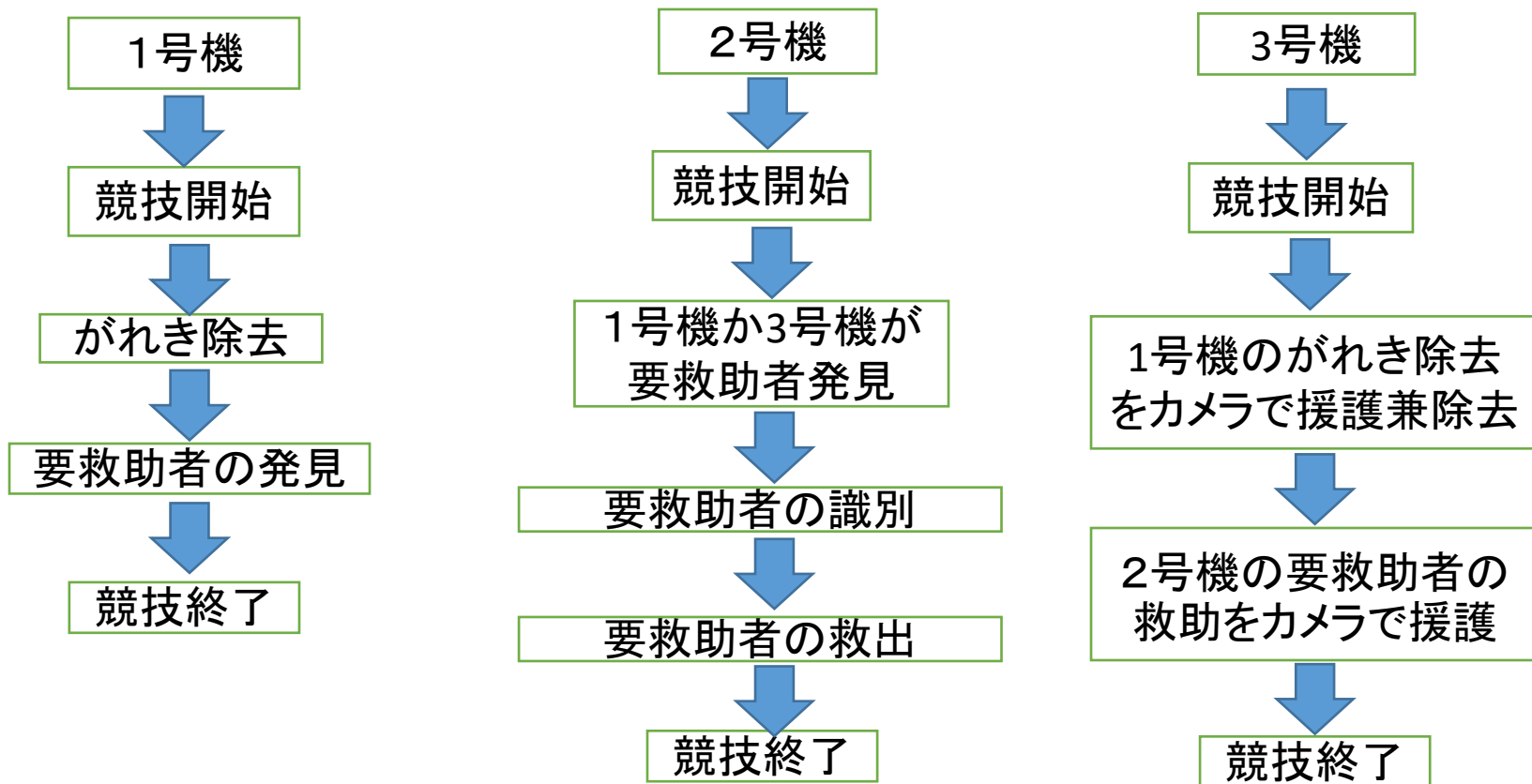
昨年はダミアンを救出するという目標を掲げて挑みましたが、残念ながら救出することができませんでした。

今年のチームは去年の悔しさを知っているメンバーが中心となり今年こそはダミアンを救出します。会津大学ロボット学講座としてレスキューコンテストに参加して以来「RELOxOO」というチーム名でやってきましたが、今年はその伝統を崩しました。新たな会津大学ロボット学講座としてレスキュー活動に期待してください。

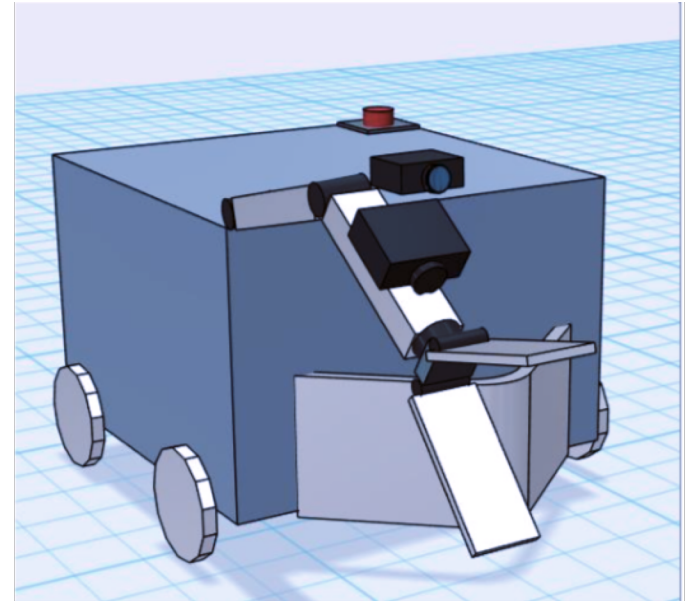
*** チームサポートの希望理由 (希望しない場合は空欄)**

*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)

- レスキュー活動の大まかな流れは、それぞれの機体に役割を分散させ、がれきの除去や救助活動を各機体が行うことによって、要救助者の救出を行います。
- それぞれの機体の役割は以下の通りです。
 1号機：要救助者の探索、がれき除去
 2号機：要救助者の救出・識別・搬送
 3号機：要救助者の探索・識別、カメラで1・2号機の援護

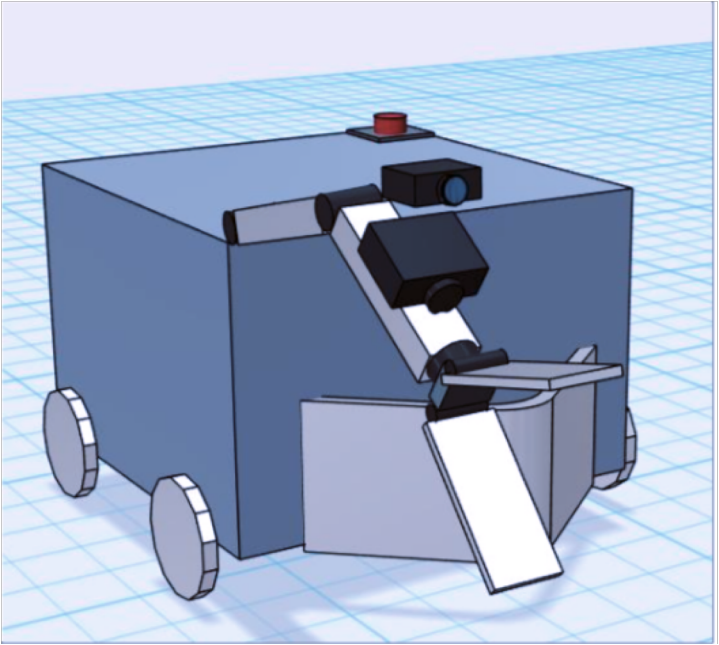


チーム名 RELUoA	団体名 会津大学コンピュータ理工学部
第1号機 ロボット名(フリガナ) 武藤(ムトウ)	ロボットの構成: 移動 1台, 基地 0台, 受動 0台
<p>ロボットの重要な機能 (箇条書きで2つ, 具体的に示してください)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・救助活動時妨げになるがれきを、アームで除去します。 ・走行時妨げになるがれきを、バンパーで除去します。 	
<p>* ロボットの概要(図などを使ってわかりやすく書いてください)</p> <p>○機体の役割</p> <ul style="list-style-type: none"> ・走行中のがれきや救助活動の妨げになるがれきを除去します。 <p>○機体の特徴</p> <ul style="list-style-type: none"> ・機体前面でがれきを押し出し、通路を確保します。 ・前方に取り付けてあるアームによってダミヤン近辺のがれきを除去します。 	



チーム名 RELUoA	団体名 会津大学コンピュータ理工学部
第2号機 ロボット名(フリガナ) 蝶野(チョウノ)	ロボットの構成: 移動 1台, 基地 0台, 受動 0台
<p>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)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・上下機構によるダミヤンを救助 ・安定した駆動 	
<p>* 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)</p> <p>○機体の役割</p> <ul style="list-style-type: none"> ・1、3号機ががれきを除去した後、上下機構によりダミヤンを救出する。 ・救出したダミヤンを救助スペースへと運びます。 <p>○機体の特徴</p> <ul style="list-style-type: none"> ・上下機構によりダミヤンの救助を迅速に行える。 ・安定した足回りにより安定した移動を可能にする。 <div data-bbox="1000 782 1845 1302" data-label="Image"> <p>The image shows a 3D CAD model of a robot. It has a rectangular main body with a smaller rectangular protrusion on the front. Below the protrusion, there are two circular components that appear to be wheels or rollers, connected by a horizontal bar. The robot is shown on a light blue grid background, with a red laser line and a blue dashed circle indicating a path or area of operation.</p> </div>	

チーム名 RELUoA	団体名 会津大学コンピュータ理工学部
第3号機 ロボット名(フリガナ) 橋下(ハシモト)	ロボットの構成: 移動 1台, 基地 0台, 受動 0台
<p>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)</p> <ul style="list-style-type: none"> ・1号機と2号機の救助活動を別視点からのカメラで援護 ・がれきの除去 	
<p>* 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)</p> <p>○機体の役割</p> <ul style="list-style-type: none"> ・カメラで1、2号機に別視点を与え、救助活動をサポートする。 ・がれきの除去を行う。 <p>○機体の特徴</p> <ul style="list-style-type: none"> ・前方に取り付けてあるアームによってダミヤン近辺のがれきを除去します。 ・アームにカメラをつけることで、あらゆる角度から周囲の情報を把握でき、救助活動をしやすくする。 	



チーム名 RELUoA(実行委員会記入)

団体名 会津大学コンピュータ理工学部(実行委員会記入)

* 遠隔操縦ロボット用通信システムにロボット制御ボードとしてTPIP以外を使用する場合は必ず記入してください。

例) ロボット号機 ロボット名 ロボット制御ボード(メーカー名, 品番)

・1号機 武藤 制御ボード(Digilent ,zybo zynq-7020)

・2号機 蝶野 制御ボード(Digilent ,zybo zynq-7020)

・3号機 橋下 制御ボード(Digilent ,zybo zynq-7020)