

* チーム名の由来

大阪電気通信大学には、以前まで二つのキャンパスを行き来するシャトルバスが二つのキャンパスをつないでいました。このバスが「架け橋」のような役割をしていたことから、レスキュー活動でも **ロボットと人とをつなぐ「架け橋」のようにになりたい**という願いを込めて、バスに描かれていた「ゴリラ」から「救命ゴリラ！！」と名付けました。今回、私たちは、「救命ゴリラ！！」に、災害現場の中であらゆることに對抗するという気持ちを込めて、「▽（ターンA）」を加え、「救命ゴリラ！！▽」と名付けました。

* チームの紹介

大阪電気通信大学には、「**自由工房**」というもののづくりに興味のある学生を支援する団体があります。その中で レスキューロボットコンテストに参加する学生で作ったチームが我々「救命ゴリラ！！▽」です。

* チームのアピールポイント

救命ゴリラ！！▽では、実際の救助現場で求められる「災害現場のすべての状況に対応できる」ことを想定し納得いくまで議論しました。被災者の方に安全・安心を届けたいという思いがあり、その結果、

『確実な救助活動で安心・安全の提供』

というコンセプトを掲げようと考えました。

私たちは、このコンセプトを実現するために、3つの項目に重点を置きます。

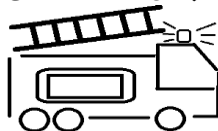
1. 状況把握

救助活動に必要な災害現場や要救助者の状態を機体に搭載されたカメラで、確認することで、救助活動を安全に行います。

要救助者を発見！！

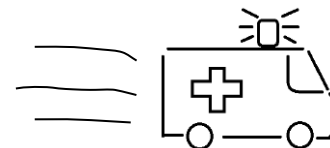
2. 迅速な救助活動

把握した状況を元に要救助者のもとに駆け付け、要救助者に適切な支援物資を提供し、救助をより確実なものにします。



3. 救助・運搬

救助時や搬送時の振動を抑制する機構により、救助中の要救助者へ安心感を与えます。



* レスキュー活動上の特徴

迅速な救助行動で確実な安心・安全の提供をするために

1号機 シーカー

不整地や階段を走破可能な
特殊な形状の移動機構。

がれき除去や、カメラ
アームとしての機能が
あり支援物資を提供可能な
自由度の高いアーム。



探索による
状況把握

2号機 ユニ

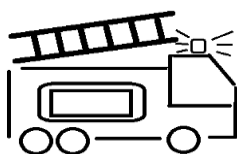
不整地や階段を走破可能な
4つのクローラ。

要救助者をすくい上げる
機構と搬送用ベットを
兼ね備えた**救助機構。**

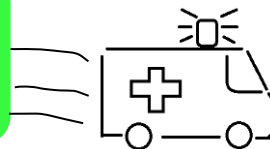
3号機 トレス

要救助者を安全な救助可能な
ベルトコンベア

確実ながれき除去と、
支援物資提供が可能な、
操作性の高いアーム。



要救助者への対応
救助・搬送



チーム名 救命ゴリラ！！▽	団体名 大阪電気通信大学 自由工房
第 1号機 シーカー	種類： 移動ロボット（無線）

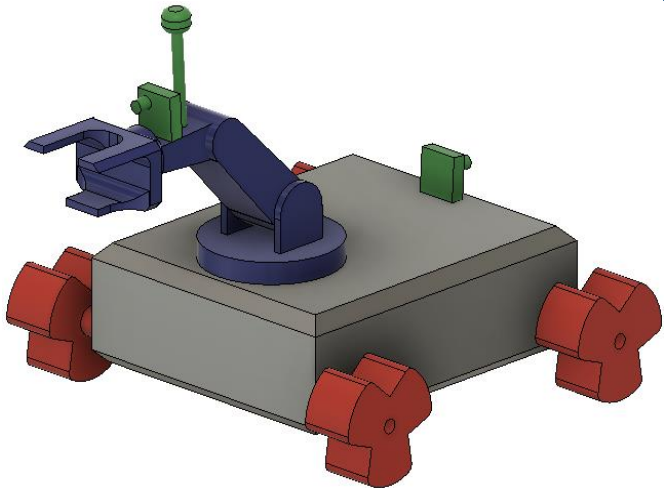
ロボットの重要な機能

- ・ 支援物資を提供可能で、カメラアームとしての機能がある多関節アーム
- ・ 不整地を乗り越えるための特殊な形状のタイヤ

* ロボットの概要

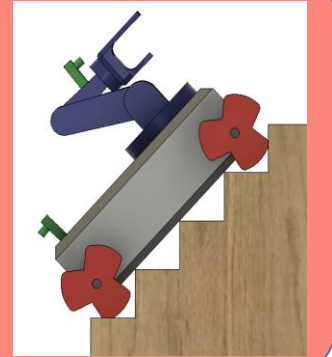
第1号機 シーカー （がれき除去が可能な探索機）

要救助者の容体確認が
可能なカメラとライトを
アームと機体に搭載



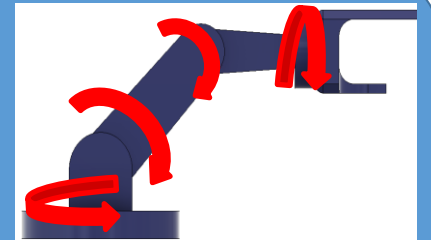
移動機構

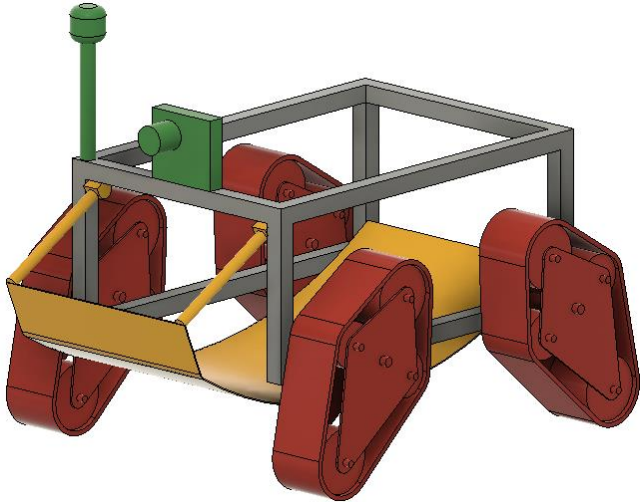
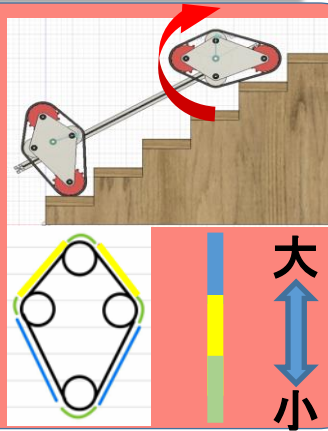
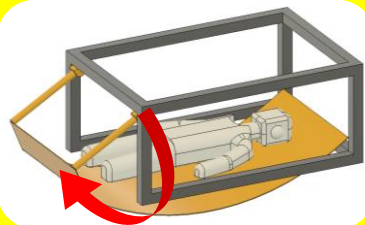
特殊な形をした移動機構により、
細かい破片やがれきを気にする
ことなく走行することが可能です。
タイヤ駆動にすることで
円滑な動きが実現可能、要救助者の
もとにより早く駆け付けます。



支援・補助機構

がれきの除去と要救助者へ
支援物資を提供でき、
カメラアームとしても
機能する自由度の高い
多関節アームを搭載。



チーム名 救命ゴリラ！！▽	団体名 大阪電気通信大学 自由工房
第 2号機 ユニ	種類： 移動ロボット（無線）
ロボットの重要な機能 ・ 4つのクローラにより段差を登る ・ 救助者の負担を減らす救助機構	
* ロボットの概要 第2号機 ユニ （4つのひし形クローラをもつ救助機） 要救助者の容体確認が可能 カメラとライトを搭載  移動機構 クローラ自体を段差に合わせて動かすことで、段差をよじ登ることが可能になり、クローラと床の接地面を変えることで、小回りと走行時のスピードを変化させ素早い動きが可能です。  救助機構 すくい上げるような救助機構により要救助者に負担をかけることなく、救助が可能。搬送ベットにもなり、搬送ベットへの移動負担がないので安全に搬送を行います。 	

チーム名 救命ゴリラ！！▽	団体名 大阪電気通信大学 自由工房
第 3号機 トレス	種類： 移動ロボット（無線）

ロボットの重要な機能

- ・床ダミアンの救助を可能とするベルトコンベア
- ・ガレキ除去と物資提供を可能とするアーム

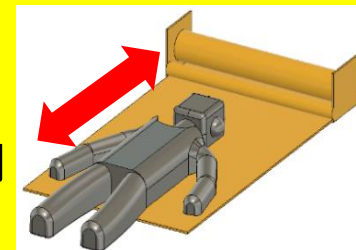
* ロボットの概要

第3号機 トレス（ベルトコンベアでの救助機）

要救助者の容体確認が
可能なカメラとライトを搭載

救助機構

ベルトコンベアを内蔵し、要救助者の救助と搬送時のベッドとして使用。機体前方にベルトコンベア自体を展開して要救助者を乗せてロボット本体へ収容し、速やかに搬送が可能。



支援・補助機構

保持力の高いアームを使用することで、より安全なガレキ除去が可能。回転ではなく前後、上下の制御で支援物資提供を確実なものに。

