

チーム名 富ロボレスキュー

団体名 富山大学ロボコンプロジェクト

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

富山大学ロボコンプロジェクトの中でも特にレスキューロボットを作ることに力を入れているメンバーが集まりロボット製作を行っているためこのチーム名になりました。

* チームの紹介

私たちは富山大学ロボコンプロジェクトのなかでも、今までにないものを作りたい！自分のアイデアを形にしたい！と強く思うメンバーで構成されています。常識にとらわれず新しいものを作ることを第一に日々楽しく活動しています。今年度はNHKロボコン本選出場、レスキューロボットコンテスト本選出場を目指しています。少人数のチームですがやる気だけはどこにも負けません！輝きたい！

* チームのアピールポイント

レスキュー活動には救助現場の正確な情報が必要となります。私たちは情報取得に重点を置き、ダミヤンの発見・現場状況の把握を第一にレスキュー活動を行います。ドアの開閉や階段昇降など様々な状況が想定されますが、障害物に負けずに情報収集をおこなう、必要な情報をできる限り早く取得するロボットを開発しています。

また、少人数のチームであることを生かし、少人数でも運用が可能なロボットになるよう設計しています。ロボットの操作性向上だけでなくロボットの整備性についても再考し、より簡単に少ない道具で整備ができるように設計を行っています。

少人数でも運べる、だれでも操縦できる、ロボットが故障してもすぐ直せる、そんなロボットを作ります！

* チームサポートの希望理由(希望しない場合は空欄)

本年度はコロナウイルスの影響で、昨年までチームメンバーのアルバイトで賄っていたロボット製作費の用意が難しい状況となっております。ロボット製作費の削減を行っていますがより良いロボット製作のためチームサポートをよろしくお願い致します。

*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)

1号機

フィールド内の状況把握,
ダミヤンの容態確認を行う。

主な機構

- ・ クローラを用いた足回り
- ・ カメラ

救助の流れ

救助開始



フィールド内の情報把握



ダミヤン位置把握



ダミヤンの容態判定

2号機

救援物資の提供やがれき除去
を行うロボット。

主な機構

- ・ アーム
- ・ 救援物資の運搬

救助の流れ

救助開始



アームでの瓦礫除去



ダミヤンへの救援物資提供



搬送

チーム名 富ロボレスキュー	団体名 富山大学ロボコンプロジェクト
第1号機 ロボット名:501(ゴーマルイチ) オブジェクト 0台	種類: 移動ロボット(無線, 有線) オブジェクト(非常停止スイッチ あり, なし)

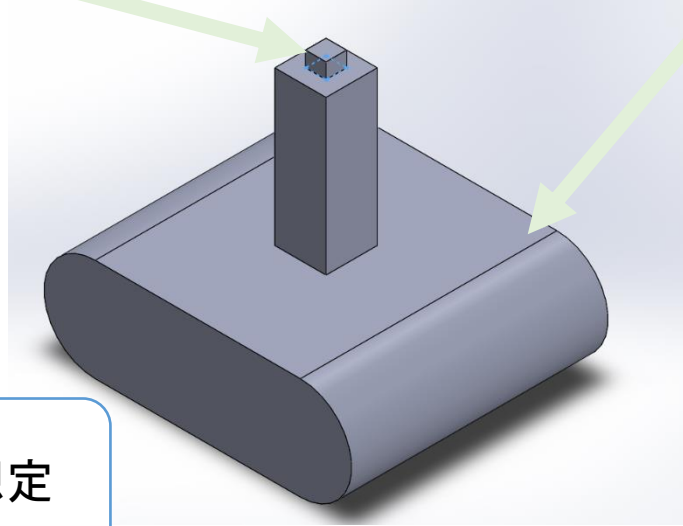
ロボットの重要な機能 (箇条書きで2つ, 具体的に示してください)

- ・クローラを用いた足回り
- ・方向を変えることで広い範囲を確認できるカメラ

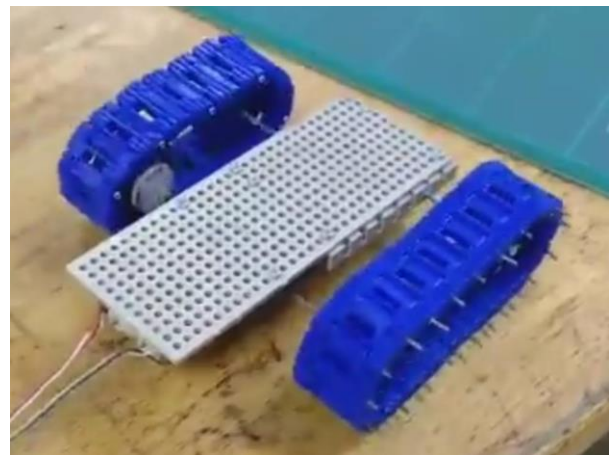
* ロボットの概要(図などを使ってわかりやすく書いてください) オブジェクトが含まれる場合, 機能・動作を明記すること

方向変更が可能な
カメラ
サーボモータ等により方向変更

クローラを用いた足回り
写真は試作品



階段昇降も想定



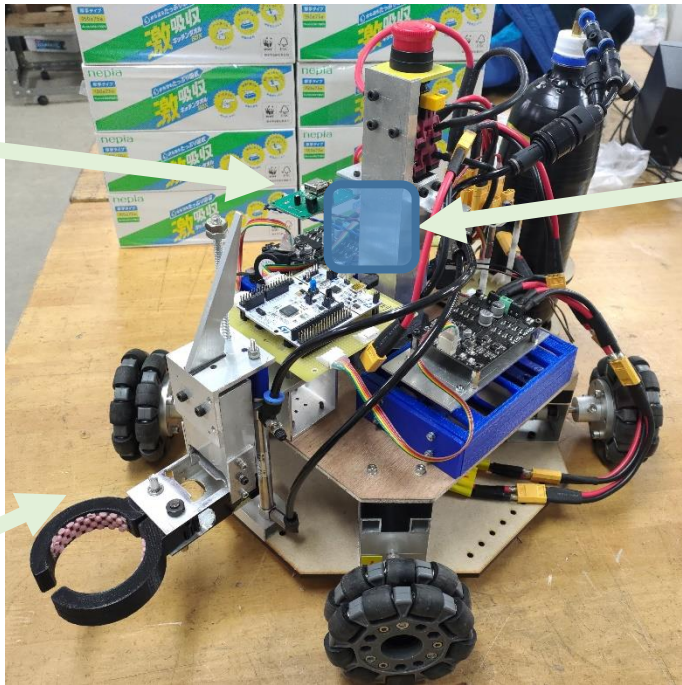
チーム名 富ロボレスキュー	団体名 富山大学ロボコンプロジェクト
第2号機 ロボット名:502(ゴーマルニ) オブジェクト 0台	種類: 移動ロボット(無線, 有線) オブジェクト(非常停止スイッチ あり, なし)

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)

- ・がれき除去, ドア開閉を行うアーム
- ・方向を変えることで広い範囲を確認できるカメラ

* 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

救援物資の提供機構
車両後部に救援物資を搭載



方向変更可能な
カメラ
設置予定
サーボモータ等により
方向変更

がれきの除去を行う
アーム

小回りの利く足回り