

チーム名 SPACE

団体名 岩手大学

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**

私達の所属する「Special Advanced Science and Engineering」の略称

*** チームの紹介**

機械工学を専攻する学生以外にも、情報・メディア系や電気系を専攻する学生を含むチームである。

*** チームのアピールポイント**

異分野の知識を組み合わせることで、機械工学に偏った視点からではなく、多角的な視点からアイデアを考えることができる。

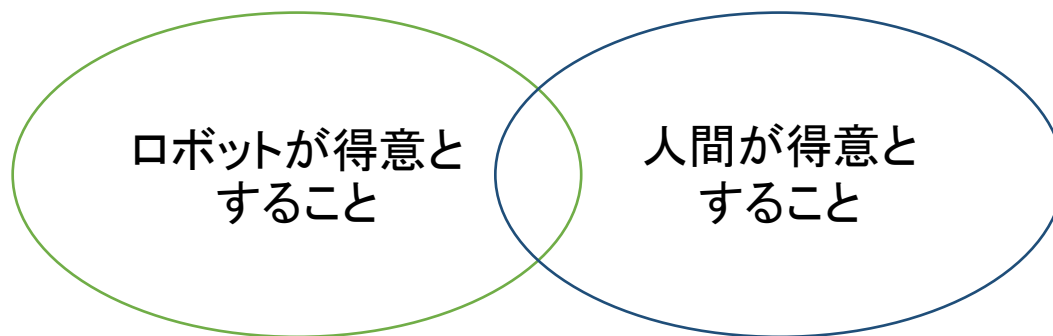
専門が異なることで、それぞれが自分の専門分野を活かすことができ、お互いに学ぶこともできる。

*** チームサポートの希望理由(希望しない場合は空欄)**

初出場かつ、似たような取り組み自体も初めてのため。

*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)

ロボットにしかできないことと人間にしかできないことを組み合わせて、救助者にとって安心できる、そして救助の過程でも安全を確保できるようなレスキュー活動を行う。



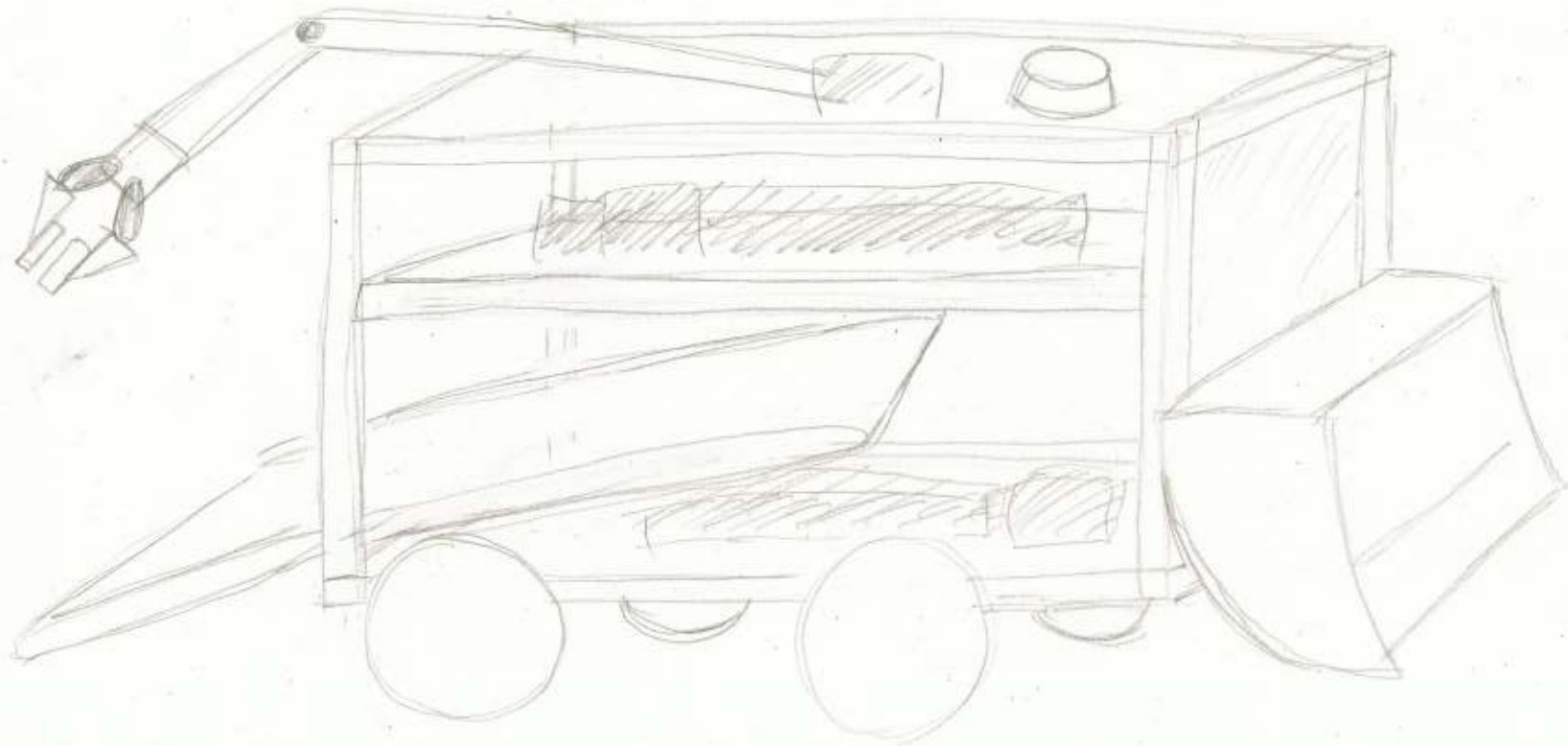
安心・安全を確保したレスキュー活動を実現

チーム名	SPACE	団体名	岩手大学
第 / 号機	ロボット名(フリガナ)	種類:	移動ロボット(通信 無線, 有線, 切替)
	オブジェクト 〇台		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)

- ・ 破れきの撤去を行うことのできるアルドーサー型の機構
- ・ ダミヤンを安全に移載するローラー

* 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) オブジェクトが含まれる場合, 機能・動作を明記すること



チーム名	SPACE	団体名	岩手大学
第2号機 ロボット名(フリガナ)	やりちゃん	種類:	移動ロボット(通信 無線, 有線, 切替)
オブジェクト	0 台	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) ・ 階段の移動がスムーズなワローラー機構 ・ 機体の傾きに左右されないダミヤンの搬送機構			
* 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			
