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中でも、新しいことに挑戦したい！自分のアイデアを形にしたい！という思いの強いメンバーで構成されています。新しいものを作ることを第一に毎日活動しています。今年度はNHK学生ロボコン優勝、レスキューロボットコンテスト本戦出場を目指しています。本年度はレスキューロボットコンテスト本戦出場を目指しており、少人数のチームですがやる気だけは負けません！ときめきたい！

＊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状況把握が必要となります。私たちは情報取得に重点を置き、状況把握、及び要救助者の発見を第一にレスキュー活動を行います。救助現場では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行い、必要な情報をできるだけ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から，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．ロボットの操作性及び整備性の向上のために，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）

本年度の大会では画像認識など、様々な面で新しい技術を例年以上に取り入れたいと考えています。昨年と比べ、新型コロナウイルス感染拡大のの影響は縮小してきてはいますが、依然ロボット製作費の捻出が難しい状況が続いているため新技術導入のためにチームサポートをよろしくお願いいたします。

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

＊**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

- 深度画像による周辺把握
- 容体判定用センサー

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

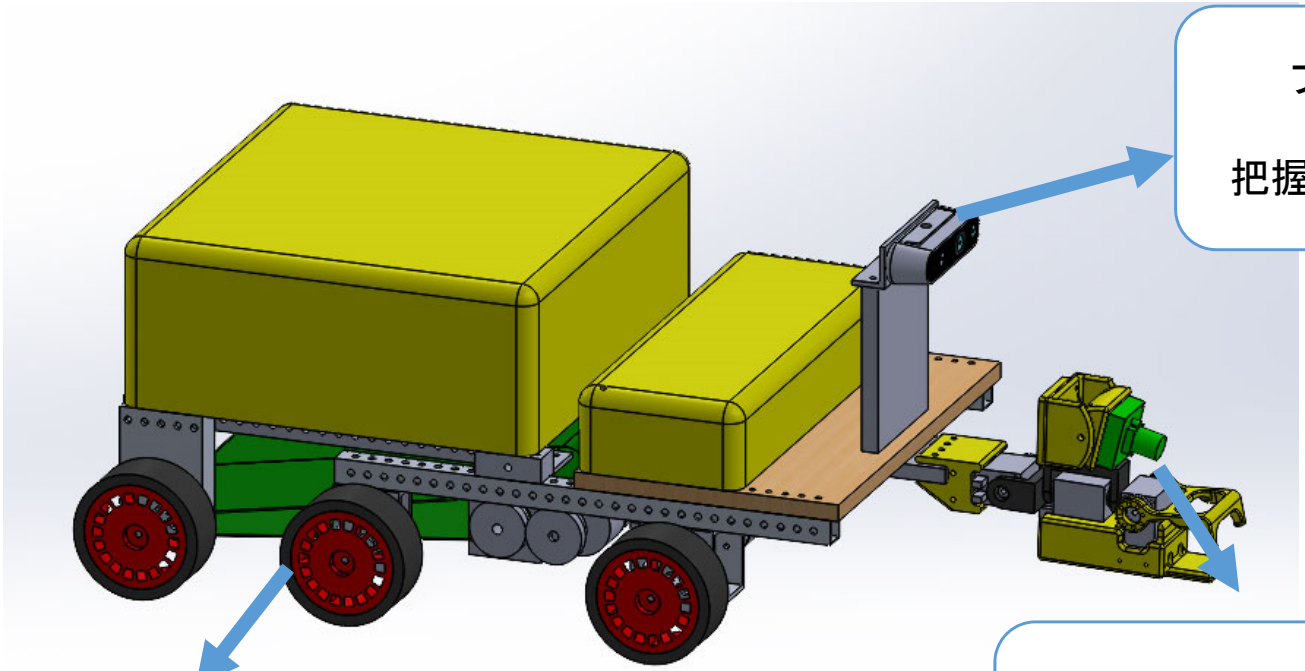
↓

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改 オブジェクト 0台	種類：　移動ロボット（通信　無線，有線，切替） 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）
・段差を乗り越えるための多輪足回り
・ダミヤンの顔色、QRコード読み取り用カメラ並びに音声、鳴動パターン判定用マイク

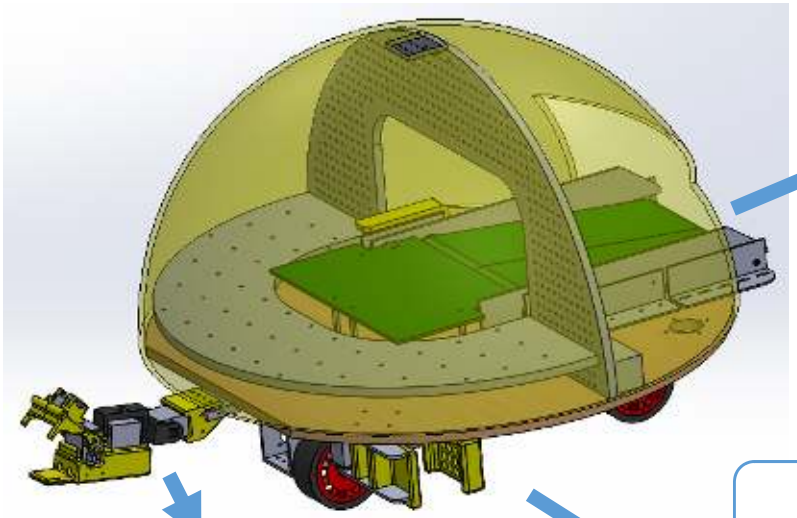
＊**ロボットの概要**（図などを使ってわかりやすく書いてください）　オブジェクトが含まれる場合，機能・動作を明記すること



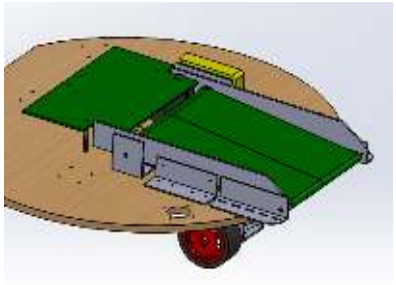
チーム名　富ロボレスキュー	団体名　富山大学ロボコンプロジェクト
第　2号機　ロボット名　502改 オブジェクト 0台	種類：　移動ロボット（通信　無線，有線，切替） オブジェクト（非常停止スイッチ　あり，なし）

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）
・ダミヤン回収用のベルトコンベア
・フィールドの段差や階段に合わせて車高が変化する足回り

＊**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

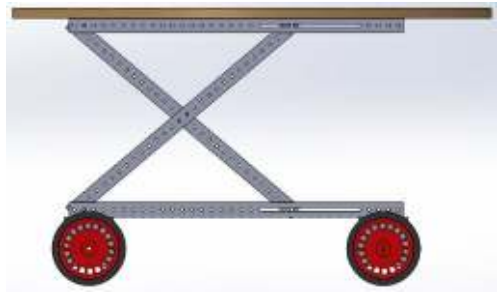


ダミヤン救助用
ベルトコンベア

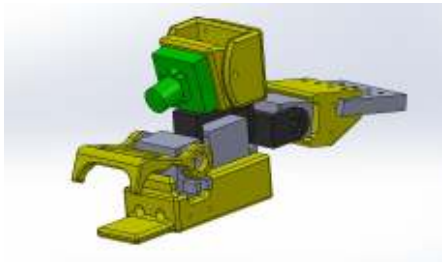
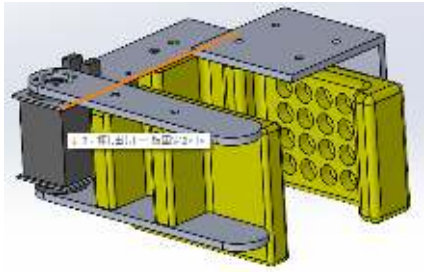


状況に合わせて
車高調節の
可能な足回り

案



がれき除去用アーム



救援物資を提供する
ハンド