

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

プログラミング言語のメソッドの1つで、「次へ」という意味が込められている。

次へ次へと前向きに進む希望を込めたチーム名となっている。

#### \* チームの紹介

私たちは関西学院大学ロボコンサークル『AiMEiBA』という名前で活動しています。その中でレスキューロボットコンテストの大会コンセプトに興味を持ったメンバーを集めて今回Iteratorsというチームを立ち上げました。大会初出場ということもあり、未熟な面もありますが、『Iterators』、「次へ」という言葉を軸にたくさんのお話し合いを重ねながら慎重に活動を進めています。

#### \* チームのアピールポイント

私たちのような初心者でも簡単に操作できる**誰にでも分かりやすく王道な設計**を心掛け以下の二点のアピールポイントを提案します！！

### シンプルな設計

必要最低限の機構のみを搭載することで、余裕のある設計にしました。また、救助用の機体には一般的なものよりも大きめのベルトコンベアを載せており、ダミアンの体勢によらずテクニクに頼らない安定した救助を行えます。

### 綿密な連携

2機体救助における明確な役割分担という意味だけでなく、機構設計担当と足回り設計担当の双方連携という意味も込められています。ソフトウェア担当の協力を仰ぎ制作過程においてもシンプルな設計のために、慎重な話し合いを繰り返し行ってきました。

#### \* チームサポートの希望理由(希望しない場合は空欄)

私たちAiMEiBAは今年の夏に結成されたチームということもあり、サークル申請のための信用根拠となる活動履歴がほとんどないため非公認サークル状態です。そのため、工具部品に関する用意や資金がほとんどありません。したがって、制作にどうしても必要な、モーターやバッテリー、カメラ・マイクに充てる費用としてサポートをお願いします。

### レスキュー活動の特徴

人と人の連携  
人とロボットの連携  
→  
安心かつ安全、効率よく  
臨機応変に救助を行います。

### レスキュー活動の流れ



### 機構の役割

#### 1号機

瓦礫除去、探索、支援物資提供をこなすレンジャー

- ・ロボットアーム → 安全かつ素早い瓦礫の撤去
- ・ブルドーザー → 階段・不安定な土地を走行
- ・タイヤ → 現場の探索 負傷者の状態を察知
- ・カメラ → 支援物資提供
- ・マイク
- ・小型アーム



#### 2号機

負傷者の救助に特化したヒーラー

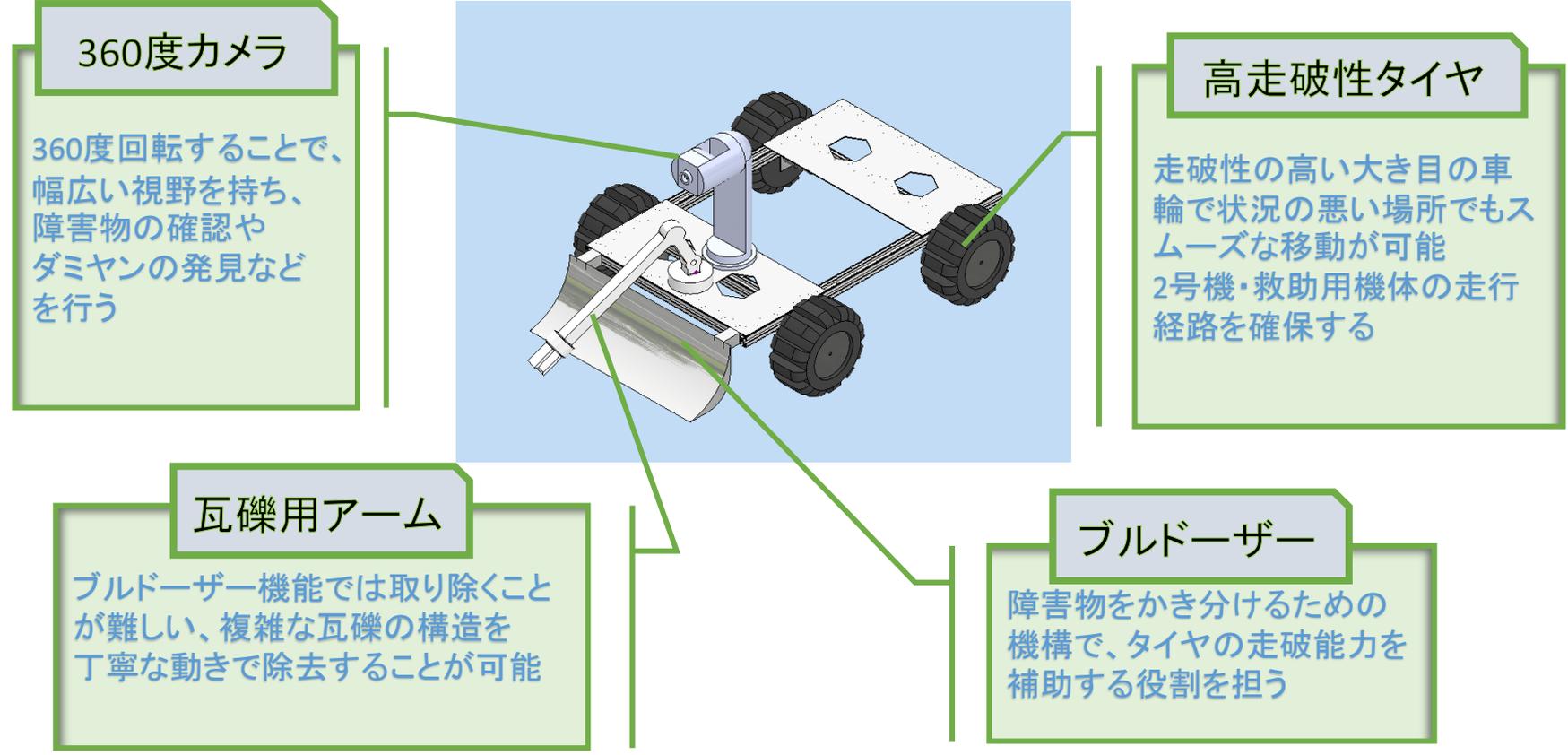
- ・ベルトコンベア → 安全かつ素早い負傷者の保護
- ・小型アーム
- ・メカナム機構 → 負傷者を傷つけず走行

チーム名 Iterators	団体名 関西学院大学 AiMEiBA
第1号機 ユーグレナ(ユーグレナ) オブジェクト 0台	種類: 移動ロボット(通信 <u>無線</u> , 有線, 切替) オブジェクト(非常停止スイッチ あり, <u>なし</u> )

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)

- ・瓦礫をよけて救助しやすい環境をつくる
- ・走破性の高いタイヤで支援物資を届ける

\* 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 Iterators	団体名 関西学院大学 AiMEiBA
第2号機 プラナリア(プラナリア) オブジェクト 0台	種類: 移動ロボット(通信 <u>無線</u> , 有線, 切替) オブジェクト(非常停止スイッチ あり, <u>なし</u> )

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)

- ・ベルトコンベアでダミヤンを救助
- ・360度カメラで救助状況の把握

\* 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

### 足回りタイヤ

メカナムホイールを使用することで、全方向に対し車体の向きを変えず、柔軟な動きが可能

### 瓦礫用アーム

瓦礫の除去の際、繊細な動き部分に使用することで被害を最小にするアーム

### カメラ

前方の状況把握用のカメラ

### ベルトコンベア

一般的なものよりも大きめに設計することで、ベルトコンベアに乗せる際、手足の引っ掛かりなど、ダミヤンへの無駄な負担を軽減する