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

私たちは富山大学ロボコンプロジェクトの一員として，特にレスキューロボットの開発に情熱を注ぐメンバーで構成されております．
私たちの開発したロボットで救助を行いたいという思いから「富ロボレスキュー」と名付けました．

＊チームの紹介

私たちのチームでは実際の災害現場で活躍できるような「実用性のあるロボット開発」という共通の目標を持っております．レスキューロボットコンテスト前回大会においてロボット工学大賞を受賞いたしました．2024年1月に発生した能登半島地震での経験から，災害救助現場で貢献できるロボット開発を熱心に考え，目標達成に向けて全力で取り組んでおります．

＊チームのアピールポイント

強く
段差や瓦礫に動じない，
過酷な環境で確実に動作する
耐久性・機動力．

賢く
地形・状況に応じて現場到達を
柔軟に対応する．
迅速かつ的確な救助．

美しく
狭い場所でもスムーズに動作する，
無駄を省いた機能美．
故障時にすぐに対応できる整備性．

災害現場という不確定な環境に対応し，救助活動の確実性向上・救助者の負担軽減

やさしい救助の実現

＊チームサポートの希望理由（希望しない場合は空欄）

本チームは出場予定の7名の内，過半数が学部1年生（2024年度）となっております．また近畿地方の他チームと比較して，講習や大会参加に伴う支出が大きい傾向となっております．そのため，新たなレスキューロボットの技術開発・レスキューロボットへの新入生への技術継承のためにさらなる支援が必要です．ロボットの質を高め，大会で最高の結果を出すために，チームサポートのご支援を何卒お願い申し上げます．

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）

全てのロボットにカメラが搭載されており，操縦者による遠隔操作を補助する．
1･2･3号機は階段昇降が可能な足回りを搭載し，現場の状況に応じた柔軟な救助を行う．
4号機は俯瞰カメラによる現場把握や要救助者の受け取り，救助の手助けをする．

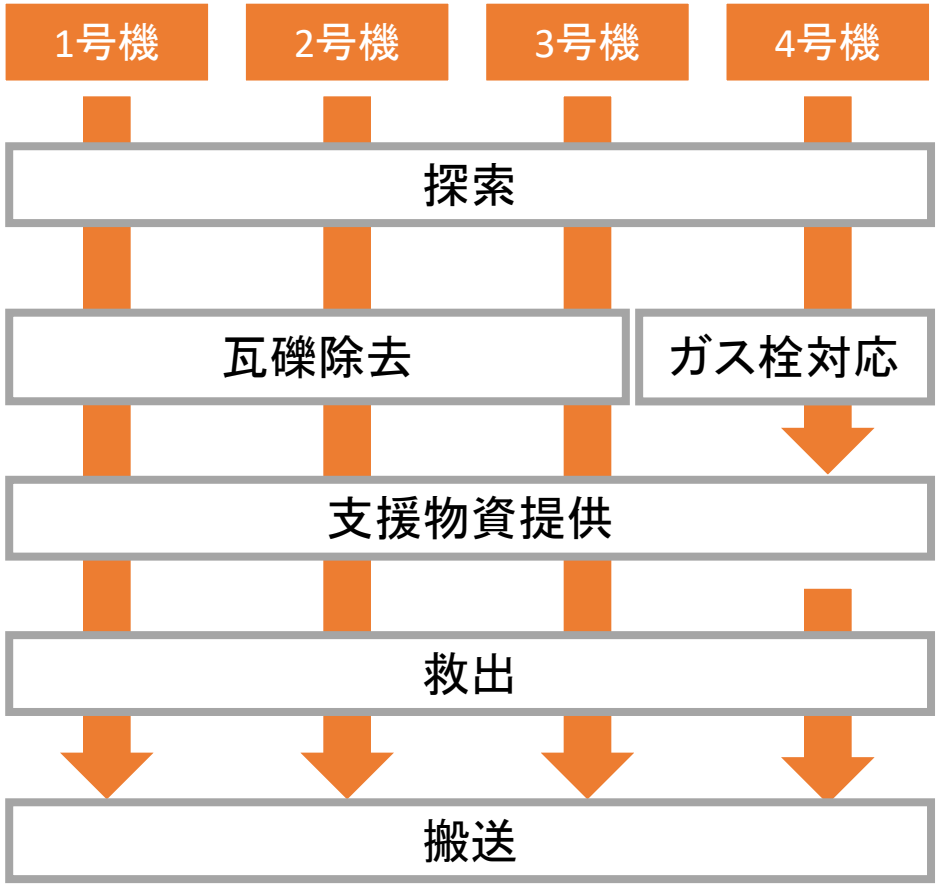
救助活動の流れ

4号機に搭載した俯瞰カメラで状況を把握．
1･2･3号機のいずれかが2階に向かい，
他のロボットは瓦礫除去，ガス栓対応を
行う．

1･2･3号機が要救助者の元へ支援物資を
届ける．周囲の安全を確認した後に
容体判定を行い，救出する．

2階にいる要救助者は1階の3号機に受け
渡され，要救助者の負担を軽減した状態
で搬送する．

救助完了

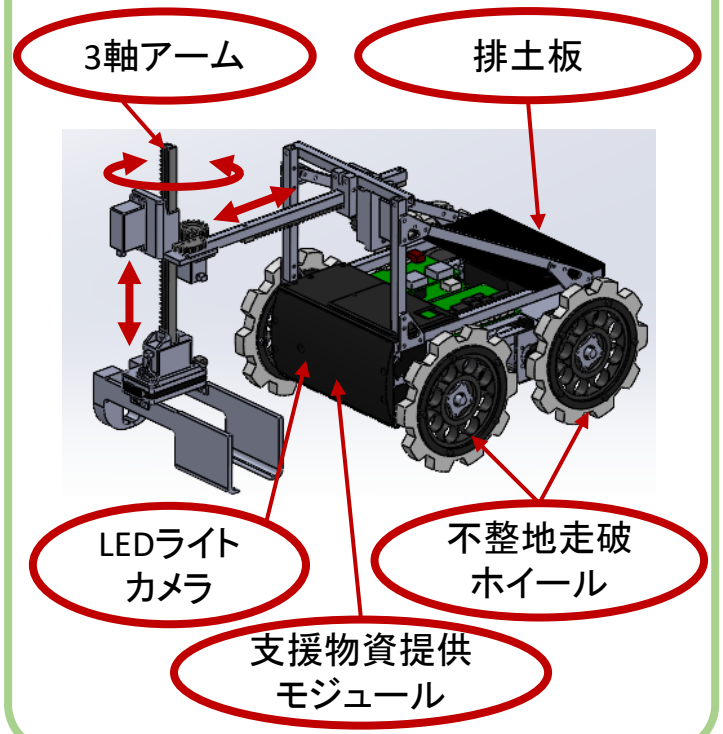


チーム名　富ロボレスキュー	団体名　富山大学ロボコンプロジェクト
第　1号機　花子（ハナコ） オブジェクト　0台	種類：　移動ロボット（通信　無線，有線，切替） オブジェクト（緊急停止スイッチ　あり，なし）

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）
- ダミヤンを救出するためのラック＆ピニオンを用いた3軸アーム機構
- 不整地走行に対応した足回り

＊**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

1号機全体図

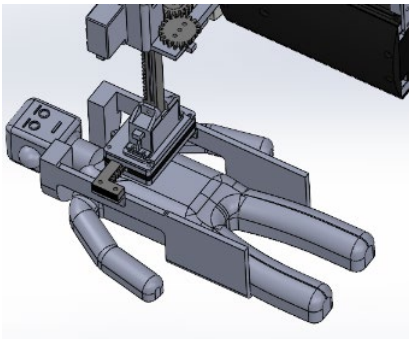


役割

- 要救助者の探索，救助，搬送
- 瓦礫の除去
- 要救助者への支援物資提供
- 2階での救助活動

3軸アーム

アームにより頭部，上半身，腰部を支え，要救助者を不安にさせない安全な救助・搬送ができる．

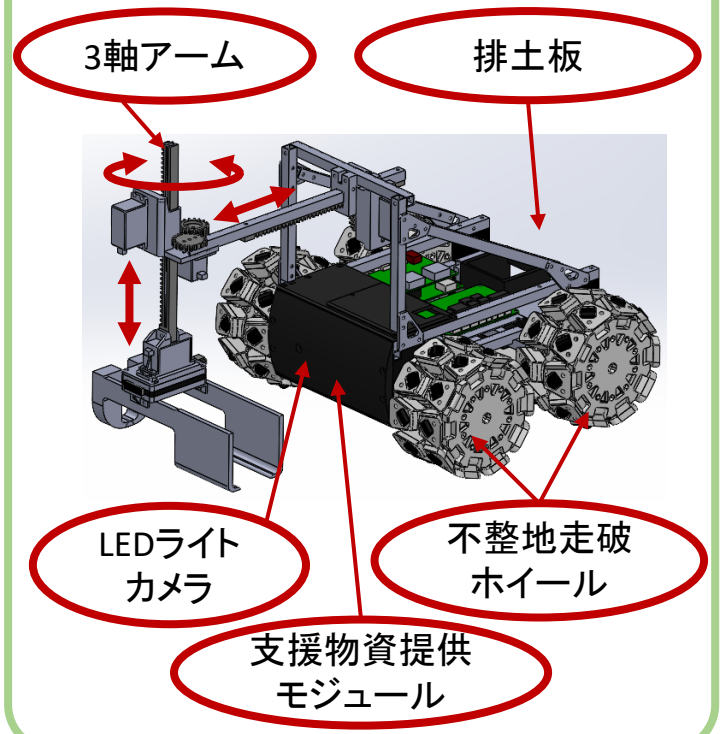


チーム名　富ロボレスキュー	団体名　富山大学ロボコンプロジェクト
第　2号機　太郎（タロウ） オブジェクト　0台	種類：　移動ロボット（通信　無線，有線，切替） オブジェクト（緊急停止スイッチ　あり，なし）

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）
- ダミヤンを救出するためのラック＆ピニオンを用いた3軸アーム機構
- 不整地走行に対応した足回り

＊**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

2号機全体図

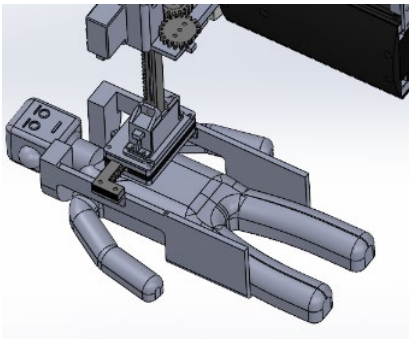


役割

- 要救助者の探索，救助，搬送
- 瓦礫の除去
- 要救助者への支援物資提供
- 2階での救助活動

3軸アーム

アームにより頭部，上半身，腰部を支え，要救助者を不安にさせない安全な救助・搬送ができる．

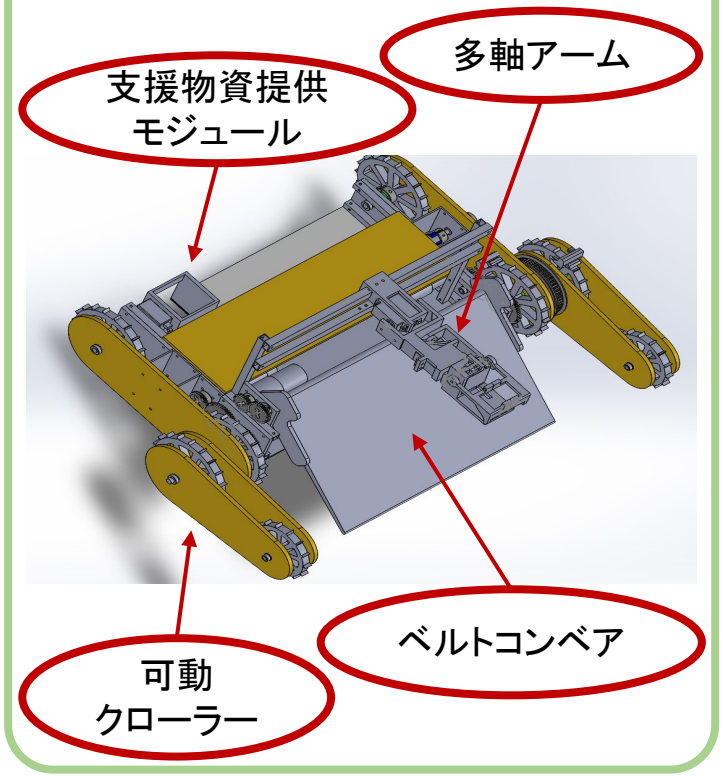


チーム名　富ロボレスキュー	団体名　富山大学ロボコンプロジェクト
第　3号機　クロちゃん（クロチャン） オブジェクト　0台	種類：　移動ロボット（通信　無線，有線，切替） オブジェクト（緊急停止スイッチ　あり，なし）

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）
- 不整地に対応可能なクローラー
- ダミアン救助の為のベルトコンベア

＊**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

3号機全体図

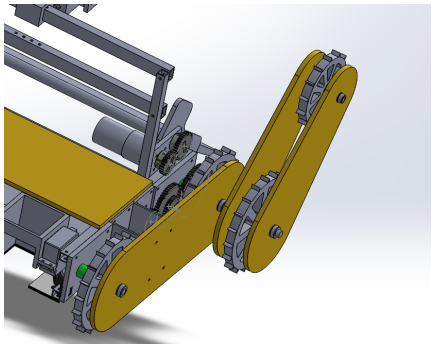


役割

- 要救助者の探索，救助，搬送
- 瓦礫の除去
- 要救助者への支援物資提供
- 2階での救助活動

可動クローラー

上下方向に柔軟な動きが可能で，起伏の多い地形でも走行可能．

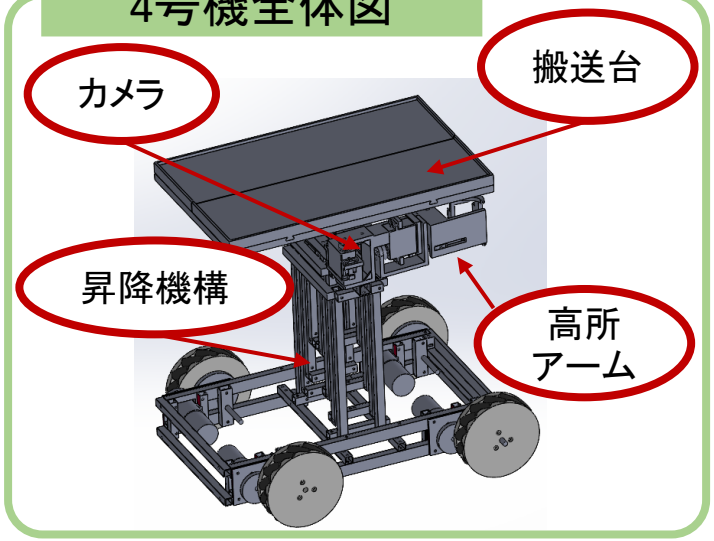


チーム名　富ロボレスキュー	団体名　富山大学ロボコンプロジェクト
第　4号機　タフかる（タフカル） オブジェクト　0台	種類：　移動ロボット（通信　無線，有線，切替） オブジェクト（緊急停止スイッチ　あり，なし）

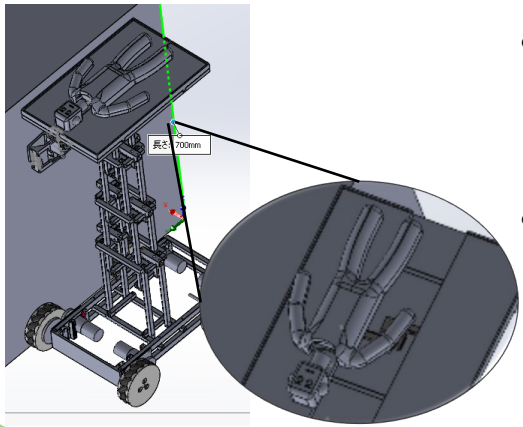
ロボットの重要な機能　（箇条書きで2つ，具体的に示してください）
- 2階からダミアンを受け取るための昇降機構
- ガス栓タスクの達成のためのアーム

＊**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

4号機全体図



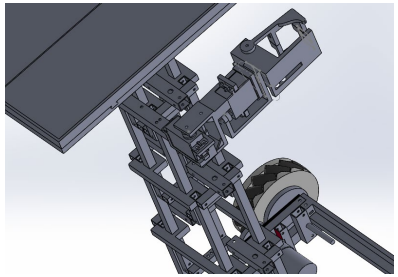
昇降機構・搬送台



- 昇降機構により，2階から要救助者を受け取る．
- 搬送台の展開により要救助者受け取りの確実性を上げる．

役割

- 要救助者の受け取り，搬送
- 高所から災害現場の俯瞰
- ガス栓タスクの達成

高所アーム

高所にアームがあるため，ガス栓といった高所での作業に最適．