

チーム名 realize(リアライズ)

団体名 近畿大学工学部ロボット研究部

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**

このチーム名は私たちが昨年度対応できなかった段差の乗り越えや、救助機構を実現するという強い意志から生まれました。

また、今まで大会に出てこなかった仕組みを考えだし、実現させるという意味も込められています。

*** チームの紹介**

- ・昨年度大会に関わったメンバーで構成されています。
- ・昨年度の失敗を生かして今年こそダミアンの救出ができるように頑張ります！

*** チームのアピールポイント**

- ・点数を稼ぐだけでなく、実際の救助を想定し、救助者の心に寄り添える機構作りにも力を入れています。
- ・昨年度の経験を踏まえつつ、初心を忘れずに先入観にとらわれないロボット作りを目指していきます。
- ・部員の約8割がロボティクス学科なので、大学で学んだロボット製作の知識を生かしていきたいと思います。

*** チームサポートの希望理由(希望しない場合は空欄)**

チーム名 realize(リアライズ)

団体名 近畿大学工学部ロボット研究部

*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)

2号機で状況確認し、1号機で救助活動をする。

1号機

2号機

ダミヤン救助に向かう

ダミヤンを救出する

スタートゲートまで搬送する

障害物をどかして道を作る

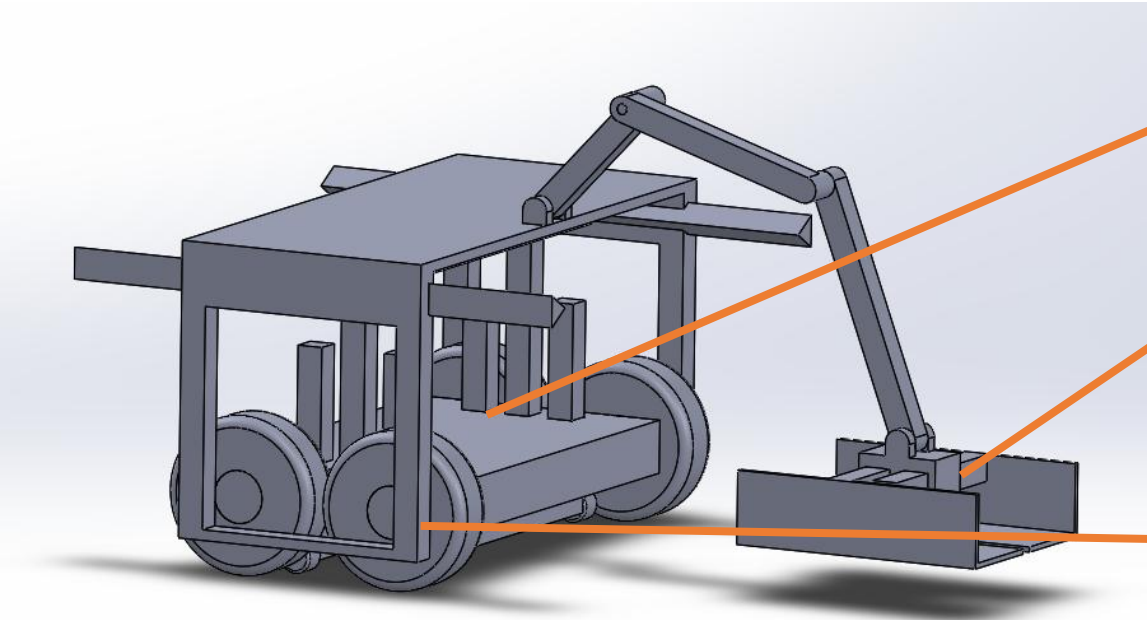
ダミヤンを探す

ダミヤンを発見後、容体を確認し、
物資を提供する

周囲に熱源がないか確認する

障害物を指定エリアに移動させる



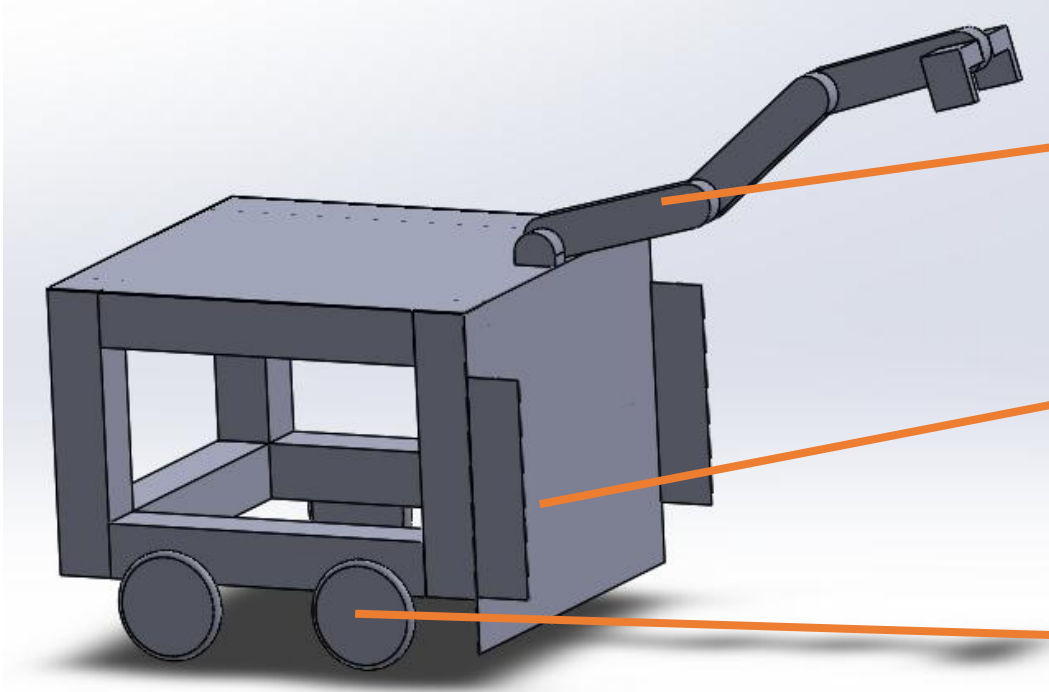
チーム名 realize(リアライズ)	団体名 近畿大学工学部ロボット研究部
第 1 号機 アルト オブジェクト 0 台	種類: 移動ロボット(通信 <u>無線</u> , 有線, 切替) オブジェクト(緊急停止スイッチ あり, <u>なし</u>)
ロボットの重要な機能（箇条書きで2つ, 具体的に示してください） ・車体の各部分が順番に段差を上り, 階段を走破する。 ・メカナムホイールで自由な方向に走行する。 ・	
* ロボットの概要(図などを使ってわかりやすく書いてください) オブジェクトが含まれる場合, 機能・動作を明記すること	
 車体がいくつかのパーツに分かれて稼働し 階段を順に上る アームを使って ダミヤンを救助する メカナムホイールで 前後左右に駆動	

チーム名 realize(リアライズ)	団体名 近畿大学工学部ロボット研究部
第 2 号機 イズ 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）

- ・ ロボットアームでがれきを除去する。
- ・ 機体で障害物を押して除去する。

*** 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



アームを使ってダミアンの上
のがれきなどを除去する

機体で体当たりして障害物
を移動させるため、正面と
両脇に板を取り付け、障害
物の機体内への侵入や取
りこぼしを防ぐ

メカナムホイールで
前後左右に駆動