

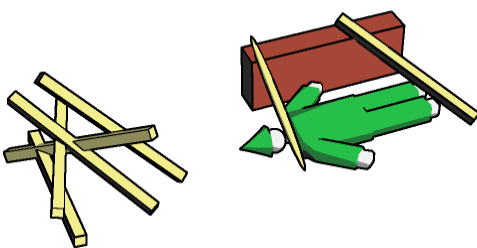


チーム名 救命ゴリラ！！	団体名 大阪電気通信大学自由工房
-----------------	---------------------

\*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 情報収集**

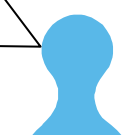
ヘリテレ・偵察機などを使い、フィールドを確認する




**② 装備決定**

リーダーがマシンのオペレータに状況を知らせて、装備を準備させる。

1 階の路上にいるダミヤンは小ダミヤン。  
ガレキは 2 本。通路に連結ガレキ有り。

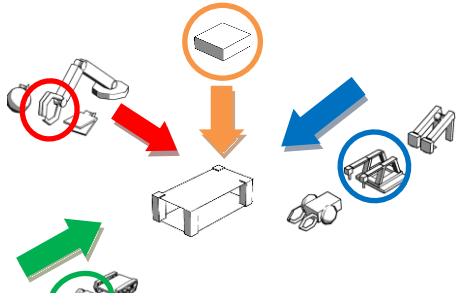


チーム  
ブレイン



了解  
マシン  
オペレータ

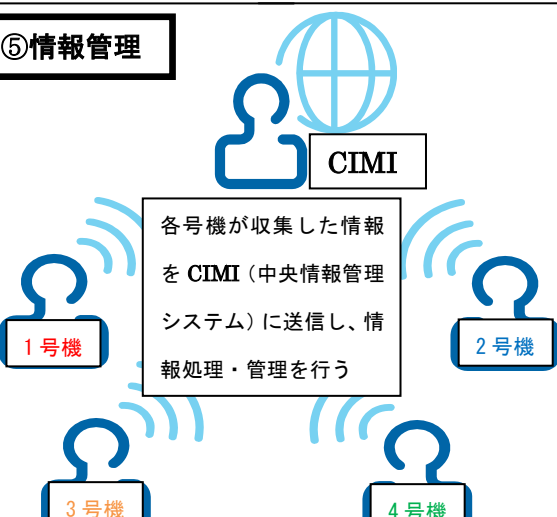
**③ マシンセッティング**



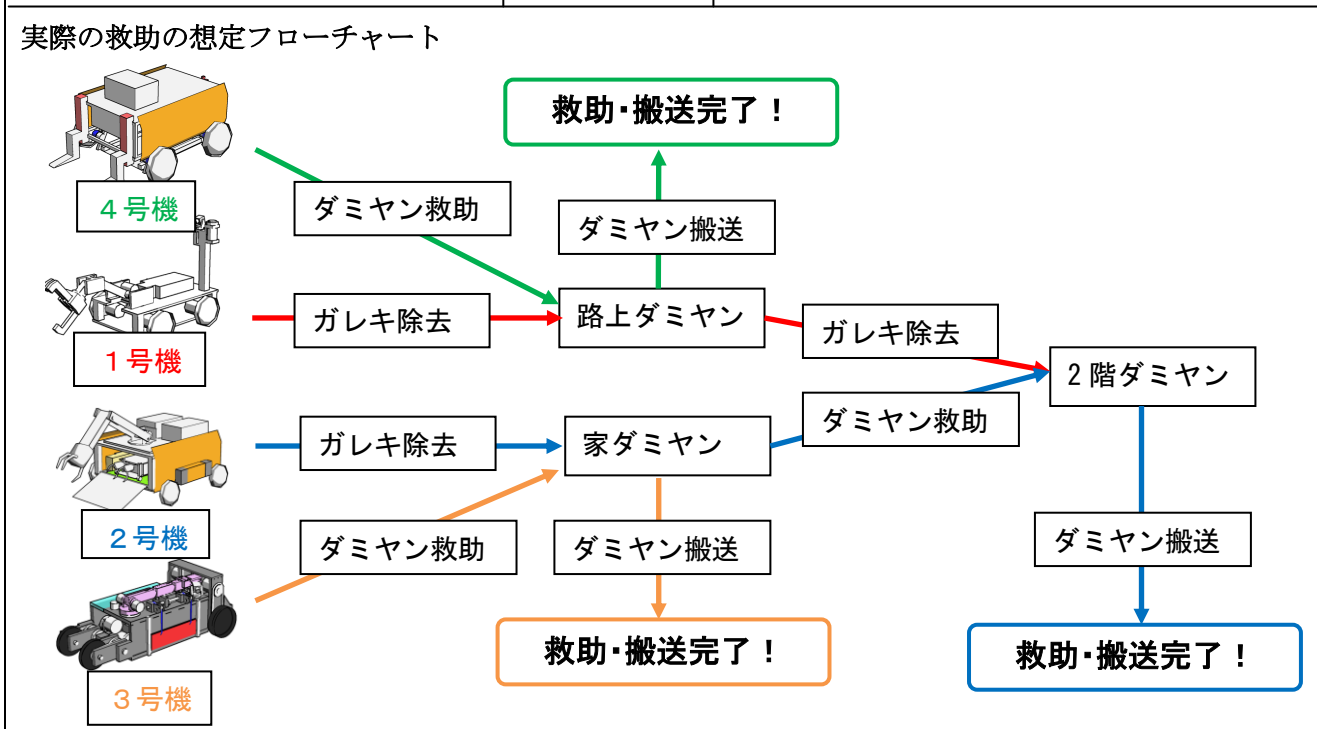
数あるモジュールの中から決められた装備をマシンにセッティング

**④ 救助開始**

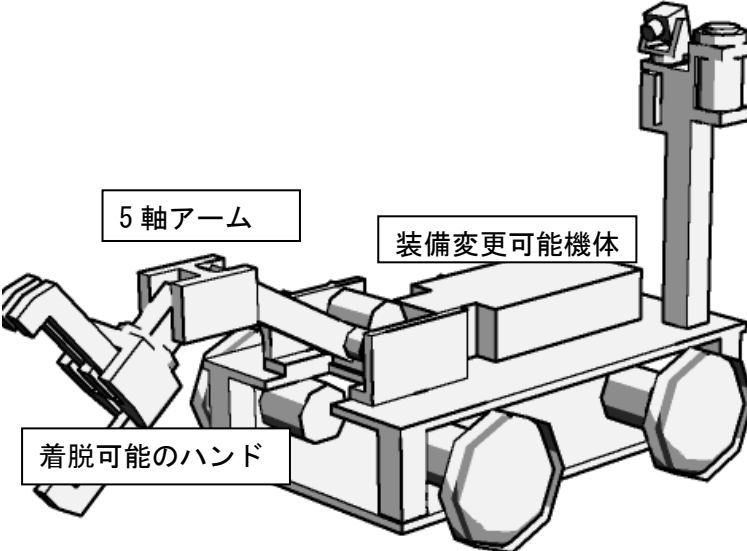
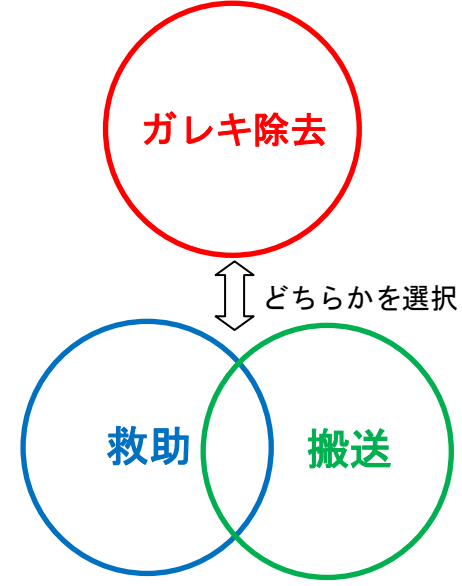
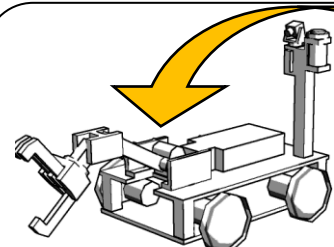

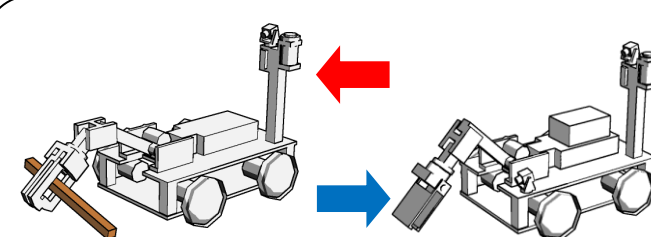
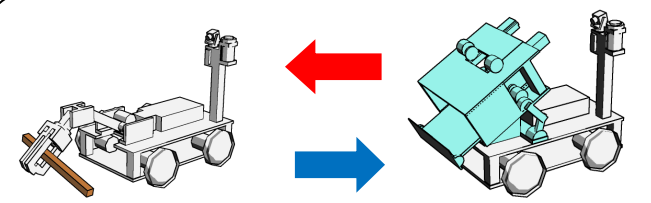
**⑤ 情報管理**

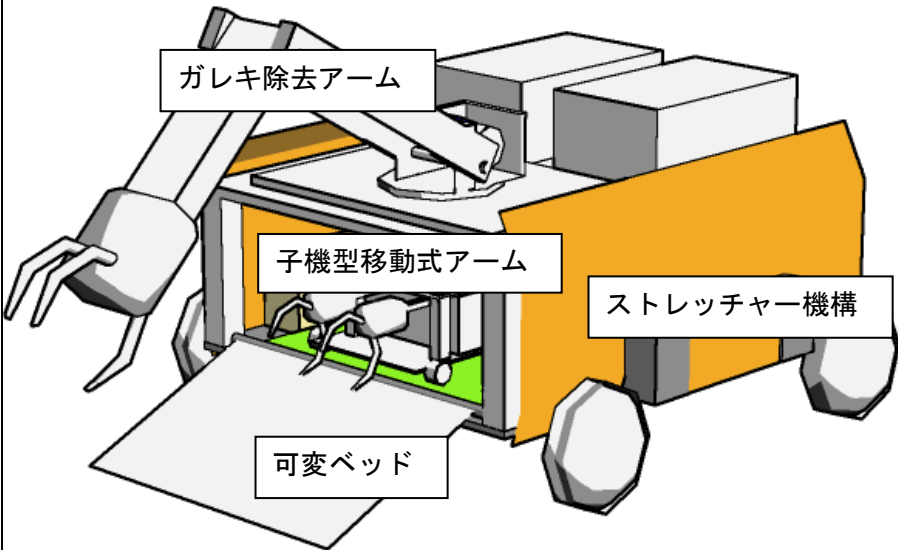
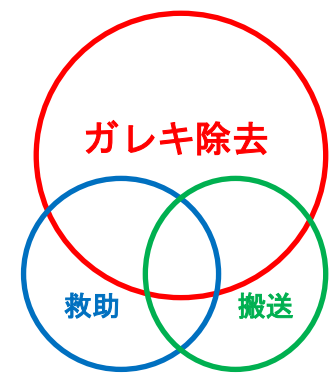
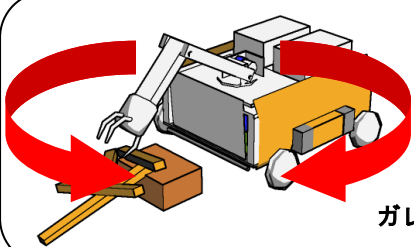
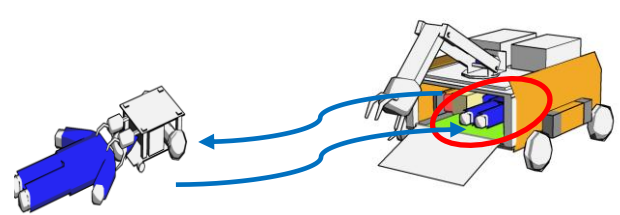
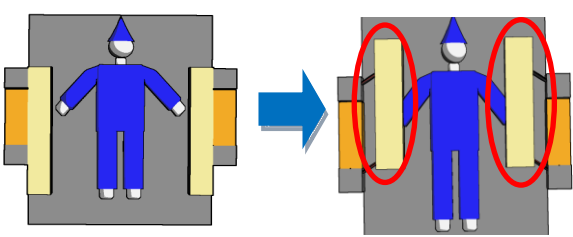


CIMI  
各号機が収集した情報を CIMI (中央情報管理システム) に送信し、情報処理・管理を行う



※車体の特性はロボット概要内のペン図で表記します。

チーム名 救命ゴリラ！！		団体名 大阪電気通信大学自由工房		
第 1 号機	ロボット名 (フリガナ) <b>KIZUNA (キズナ)</b>	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 台	受動 台
*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)				
<ul style="list-style-type: none"> <li>・人間の腕のような動きを実現する5軸アーム</li> <li>・状況に応じて救助、搬送の機構を搭載することができる装備変更機構</li> </ul>				
*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)				
		<div style="border: 1px solid black; border-radius: 15px; padding: 10px;"> <p style="text-align: center; border: 1px solid black; display: inline-block; padding: 2px;">1号機ロボットの特性</p></div> <div style="text-align: center; margin-top: 10px;">  </div>		
		 <p style="text-align: center;">自作コントローラのイメージ</p> <p>※左のコントローラの写真はテムザック社製のマスタスレーブアームの例</p>		
		<p>ツメ先パーツを何種類か作っておき、簡単に取り換えることが出来るようにしておく。これにより様々な状況のガレキに対してパーツ変更で対応する事ができる</p>		
		<p>ガレキ除去のアームをはずし、救助・搬送の機構を取り付けることで、状況にあったマシンをその場で構成することができる。</p>		

チーム名 救命ゴリラ！！		団体名 大阪電気通信大学自由工房		
第 2 号機	ロボット名 (フリガナ) <b>IBUKI (イブキ)</b>	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 台	受動 台
*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)				
<ul style="list-style-type: none"> <li>・路上・連結・倒柱の全てのガレキを駆除できる万能ガレキアーム</li> <li>・ダミヤンにかかる衝撃や揺れを抑えるストレッチャー機構</li> </ul>				
*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)				
			<div style="border: 1px solid black; border-radius: 15px; padding: 10px;"> <p style="text-align: center;">2号機ロボットの特性</p>  </div>	
 <p style="text-align: center;">ガレキを除去する時</p>		<p>機体上部についているアームでガレキを除去する。アームの土台部分が回ることで広い範囲に手が届くアーム機構となっている。</p>		
		<p>救助には子機型移動式アームを使用する。小回りが利き、尚且つ自由度が高いパワーの強いものを採用する。アームはダミヤンを保持したまま、車内に入れて救助する。</p>		
		<p>車体内部にダミヤンを引き入れると、左右から柔らかい素材がストレッチャーのようにダミヤンの体を挟み込む。こうすることによって振動や衝撃を和らげる。</p>		

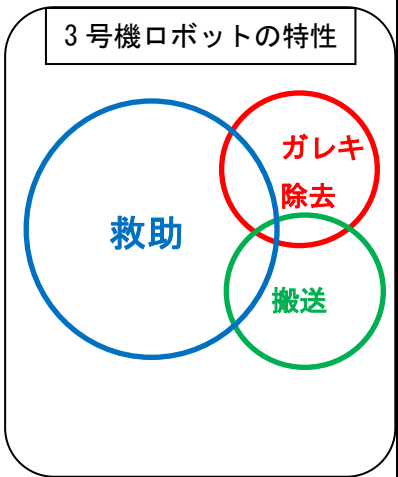
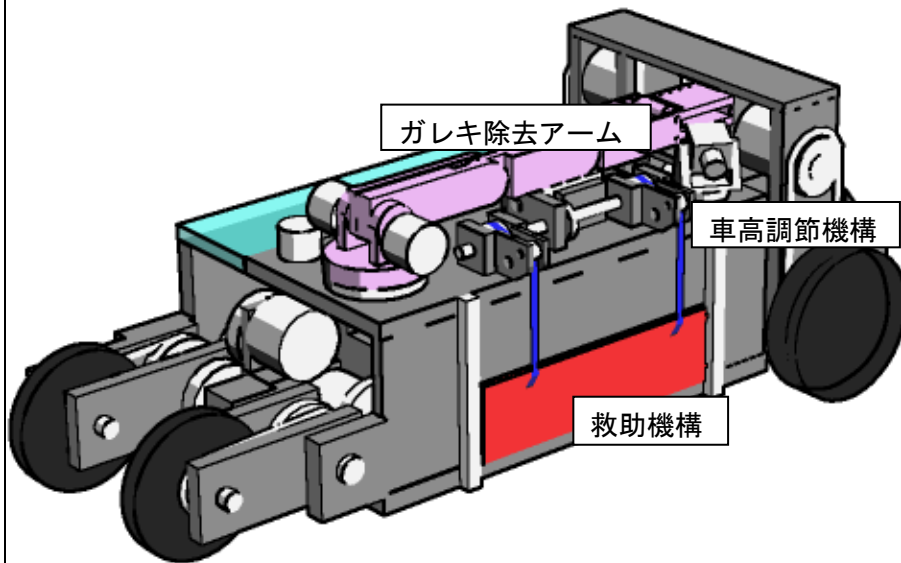
チーム名 救命ゴリラ！！	団体名 大阪電気通信大学自由工房
-----------------	---------------------

第 3 号機	ロボット名 (フリガナ) <b>DAICHI (ダイチ)</b>	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 台	受動 台

\*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)

- ・上下に車体が動く、車高調節機構
- ・ダミヤンを真横から車体に収納する救助機構

\*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)



家ガレキの壁を除去する時

機体上部にあるアームでガレキを除去する。ハンドがトングのようになっており、物を挟むことに秀でている。主に家ガレキやダミヤンの上にあるガレキを取り除く。

車体の下方側面部からベッドが出てくる救助機構を有する。ベッドの上面部を添うようにしてガードが動いてくる。そしてガードがダミヤンを保持して、車体内部に保護する。

ダミヤンを搬送する時

機構により、車体を上下することが可能。車体を下すことでダミヤンと同じ高さで作業ができ、車体を上げることで搬送時には路上の障害を避けて、ダミヤンに衝撃を与えない。



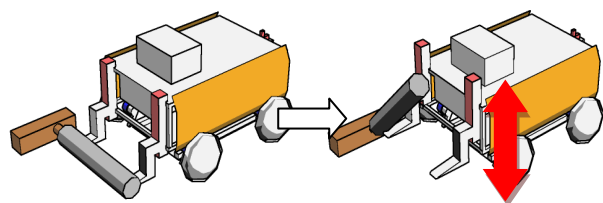
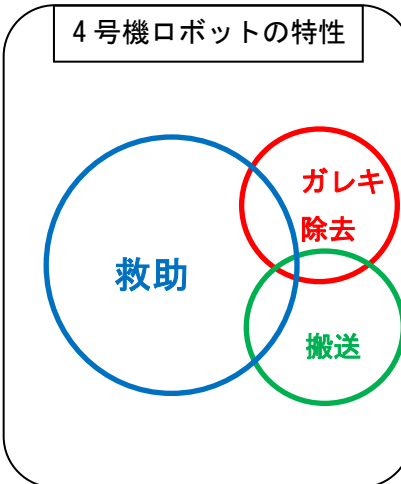
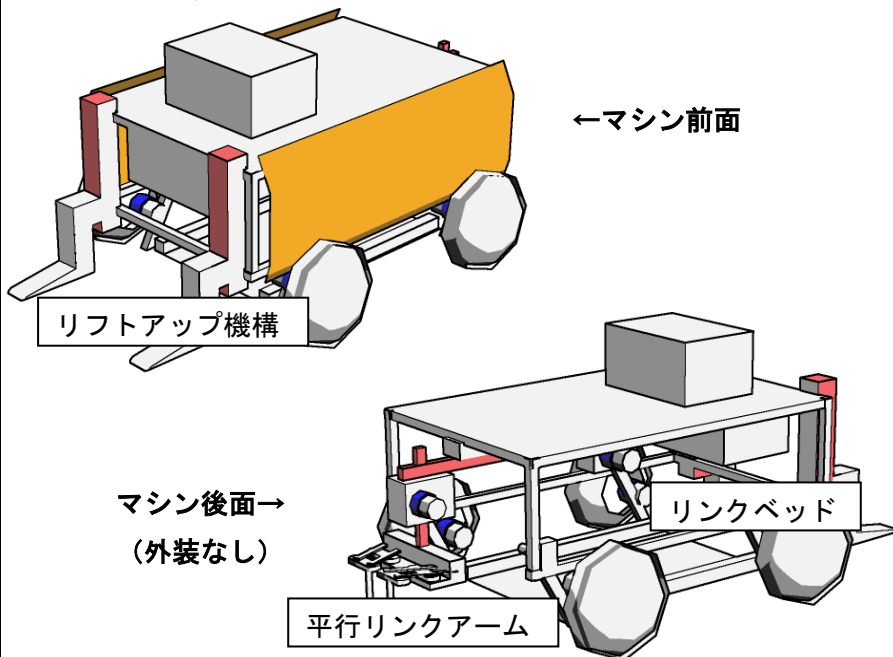
チーム名 救命ゴリラ！！	団体名 大阪電気通信大学自由工房
-----------------	---------------------

第 4 号機	ロボット名 (フリガナ) <b>REIMEI (レイメイ)</b>	ロボットの構成		
		移動 1台	基地 台	受動 台

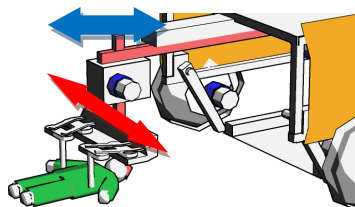
\*ロボットの重要な機能 (箇条書きで2つ、具体的に示してください)

- ・ダミヤンを左右から挟み込み、引き込む平行リンクアーム
- ・走行の邪魔になる倒柱ガレキや連結ガレキを除去するリフトアップ機構

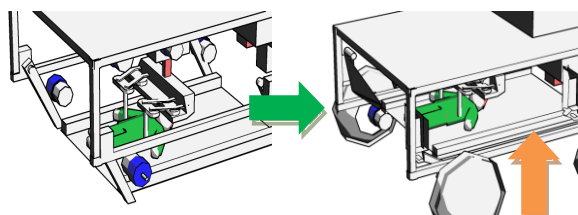
\*ロボットの概要 (図などを使ってわかりやすく書いてください)



フォークリフトのようにツメを上下させるリフトアップ機構を有している。路上の連結ガレキを取り除く、倒注ガレキを持ち上げるなどで走行の邪魔になるガレキに対処する。



平行リンク機構を使って、ダミヤンを左右からアプローチして優しく保持する。そして、ラックギアを使って、車体下にダミヤンを移動させる。



本体床の部分のベッドをリンク機構によって平行に地面に降ろす。救助アームで車体の下まで移動させたダミヤンをベッドに載せて、リンク機構によって車体部に戻す。