

津山工業高等専門学校 電子制御工学科

--T.R.R.L.(ティール)についてのご案内--

- ・チーム : T.R.R.L. (Tsuyama Rescue Robot Laboratory)
- ・チームメンバー : 芦田秀一、榎野善文、中西正行、辻路也、髭野 智子

・チーム紹介

マニアックにマイコンにはまる芦田、黙々と着実にロボットを製作する榎野、直感的だがなぜかうまく動くロボットを作ってしまう中西と辻、ロボットの分解に至福の時を感じる髭野、個性的な面々がうまくまとまってレスキュー活動を遂行する。



・レスキュー戦略

様々な種類のアームを搭載したロボットを用いてレスキューダミーを救出する。特に、5自由度を持つマスタースレーブ型アームは多様な作業が可能であり、双腕による作業を行うことも目指す。

1

P.R.O. Robot II プロトウー



マシン前方に取り付けたアームを駆使して主にレスキューダミーの救出にあたる。マシン上部に取り付けられたCCDカメラは上下左右に回転し、オペレータが望む位置での映像が入手できるようになっている。昨年のプレ大会で活躍した実績が、今年のレスキュー活動を保証する。

2

The Saviour ザセイバー

5自由度のマスタースレーブ型アーム搭載。エンドエフェクタは様々な形状を用意し、状況に応じて取り替えてレスキュー活動を効率的に行う。また、アームを2つ用いて双腕による作業も目指す。



3

粹号



いわゆるUF0キャッチャーを意識したアーム搭載ロボット。水平面内を前後左右方向に移動可能なアームを用い、レスキューダミーの真上までハンドを移動させるそして、多方向から糸で固定されたハンドをレスキューダミーまで降ろしハンドによりレスキューダミーを慎重に把持する。また、ロボット内部に設けたベッドにレスキューダミーを乗せロボットベースまで搬送する。