

第2回 レスキューロボットコンテスト レスキューロボット発進！

2002年8月17日(土)～18日(日)

午前9時30分開場，10時コンテスト開始

よみうり文化ホールで開催・入場無料

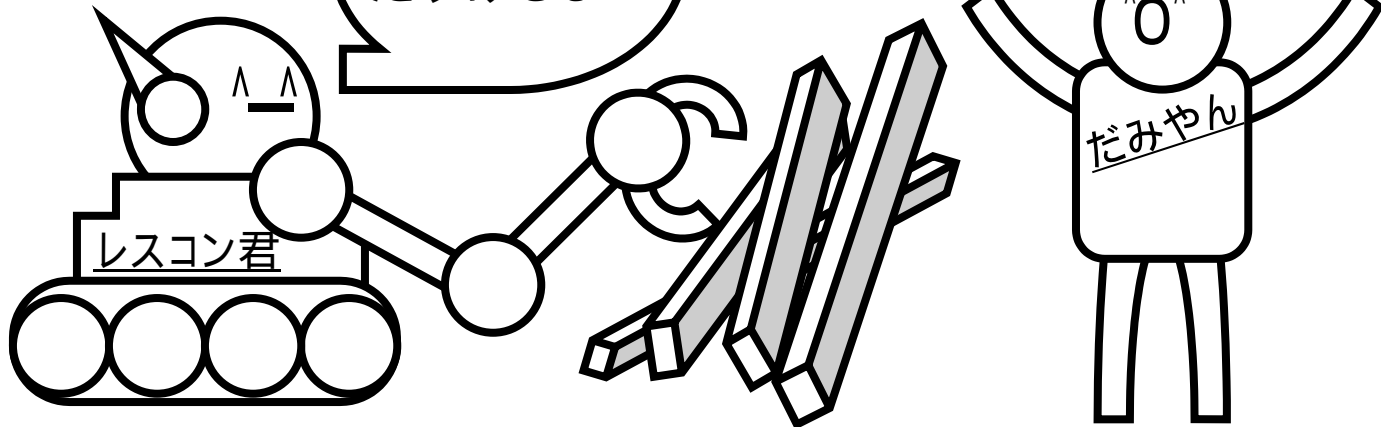
(地下鉄・千里中央駅下車すぐ)

レスキュー犬にもあえるよ！

レスキューロボットJrも開催

いまから，
たすけるよ！

やったー



もし，自分やお友達が・・・

大きな地震などで狭いところで動けなくなったとき
やさしいロボットが助けにきてくれる！
そんなロボットのコンテストです！

主催：レスキューロボットコンテスト実行委員会，読売新聞大阪本社，読売テレビ。共催：(社)計測自動制御学会，(社)日本ロボット学会。
協賛：(株)アールエフ，(株)エクセルテクノ，エフテック(株)，大阪ガス(株)，岡崎産業(株)，オリエンタルモーター(株)，
(株)京都科学，櫻護謨(株)，新明和工業(株)，セイコーエプソン(株)，(株)ドルフィンシステム，(株)日立製作所，
ピーエル・オートテック(株)，(株)テムザック，ニッタ(株)，NSKステアリングシステムズ(株)，(株)安川電機，
(株)山田洋行。

後援：総務省消防庁，大阪府，神戸市，豊中市，神戸商工会議所，(社)兵庫工業会，(財)新産業創造研究機構，
大阪府教育委員会，豊中市教育委員会，吹田市教育委員会，日本科学未来館，新潟県立自然科学館，
福井県児童科学館，NPO法人国際レスキューシステム研究機構，NPO法人日本レスキュー協会。

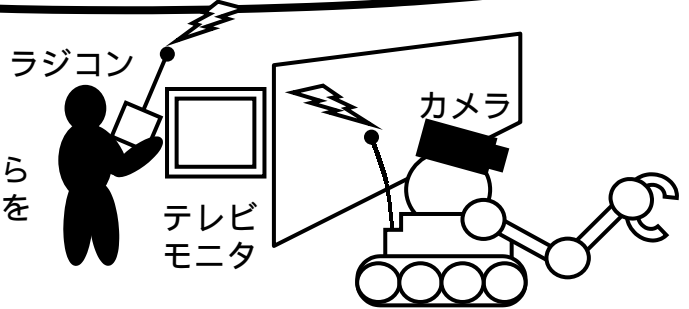
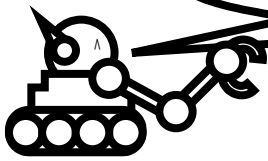
<http://www.rescue-robot-contest.org/>

レスコンJr.はレスコンの簡易版で実際にさわって楽しむことができます。



第2回 レスキューロボットコンテスト

レスキューロボットコンテストとは



基地

ロボット

ガレキ

ダミヤン

センサー

- ◇ 地震の被害にあった1/8の模型の街から遠隔操縦のロボット部隊を使って人形を助け出すことをテーマにしたロボットコンテストです。
- ◇ ロボットにはカメラが付いていて、チームの人たちは離れた場所でその映像だけを頼りに操縦をします。
- ◇ 基地から現場に出動し、ガレキを取り除き、人形を優しく助け出すために、各チームは工夫を凝らしたロボットを作ります。
- ◇ 人形は「ダミヤン」という名前です、正式には「レスキューダミー」といいます。体の中にはセンサーが入っていて痛みを感じることができるのです。そして、痛みを感じると得点がへってしまいます。

もっと知りたい人はホームページもご覧ください！

<http://www.rescue-robot-contest.org/>

災害救助をテーマにした社会性のあるコンテストです。

レスキュー犬のデモやレスコンJr.の展示も同時開催します。

レスキュー犬のデモは8/18(日)13:00~13:40、レスコンJr.は両日とも常時開催

参加チーム(12チーム)

都工機械電気科(大阪市立都島工業高等学校)、ガーディアンズ(明石工業高等専門学校)、近畿大学ロボット研究会(近畿大学ロボット研究会)、最勇気~さいゆうき~(広島大学、高松高専、宇部高専の学生混成チーム)、毛利sons wife(広島大学)、高教会(高松工業高等専門学校)、Viva! 習志野(日本大学理工学部メカトロニクス研究会)、OPCT-graduates'R(京都大学、高知工科大学、徳島大学の学生と社会人混成チーム)、越乃七曲署救助一課(長岡技術科学大学)、Tsuyama Rescue Robot Laboratory(津山工業高等専門学校電子制御工学科)、府立高専レスキュー隊(大阪府立工業高等専門学校福祉科学研究部)、TUTロボコン同好会R 2nd(豊橋技術科学大学ロボコン同好会の学生と社会人の混成チーム)。

コンテスト スケジュール

8月17日(土)	10:00~16:20	予選
8月18日(日)	10:00~12:10	予選
	13:00~17:15	本選
	13:00~13:40	レスキュー犬のデモ

よみうり文化ホールへのアクセス

住所: 〒560-0082 豊中市新千里東町1-1-3

TEL: (06)6833-5031, FAX: (06)6832-9028

地下鉄 大阪モノレール
「千里中央」駅 「千里中央」駅
から徒歩1分 から徒歩1分

お問い合わせ先

〒611-0011 京都府宇治市五ヶ庄 京都大学大学院情報学研究科システム科学専攻 大須賀 公一 助教授気付
「レスキューロボットコンテスト」事務局 FAX: 0774-38-3945, E-mail office@rescue-robot-contest.org

