

チーム名 LSQ

団体名 函館工業高等専門学校

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

チーム名「LSQ」は「レスキュー」の音を取ったものになります。本来、レスキューのスペルはRescueなので「RSC」となるはずですが、今回私たちは函館出身ということでイカ型のロボットで挑みます。伝説のイカ（Legendarysquid）型ロボットになるという期待をこめてLegendaryのL、SquidのSQで「RSC」ではなく「LSQ」となりました。

### \* チームの紹介

函館高専3年生で今年から結成されたチームで、初参加となります。生産システム工学科の機械コース、情報コースの学生がロボット工学を専門分野とする顧問の知恵を借りながら、機能だけではなくデザインにも注目した他とは一味違ったレスキューロボットを作り上げます。通常、初参加という点は弱点だと捉えられがちですが、私たちはそこを武器として使い、イカの10本足のようになん色にも手探りを繰り返しながら「ゲツク」して課題解決をしていきます。

### \* チームのアピールポイント

・初参加…  
・ロボットの知識なんてほぼ0…  
・自分たちが全国で戦えるのか？

リフレーミング

「斬新」なアイデアを！？

未経験だからこそその **ユーモア** あるアイデアをもとに  
ロボット工学を専攻している先生から助言を頂きながら  
みんなで **悩み考える** ことを大切に作り上げます！

ロボットを **イカ** の形にしてみよう！

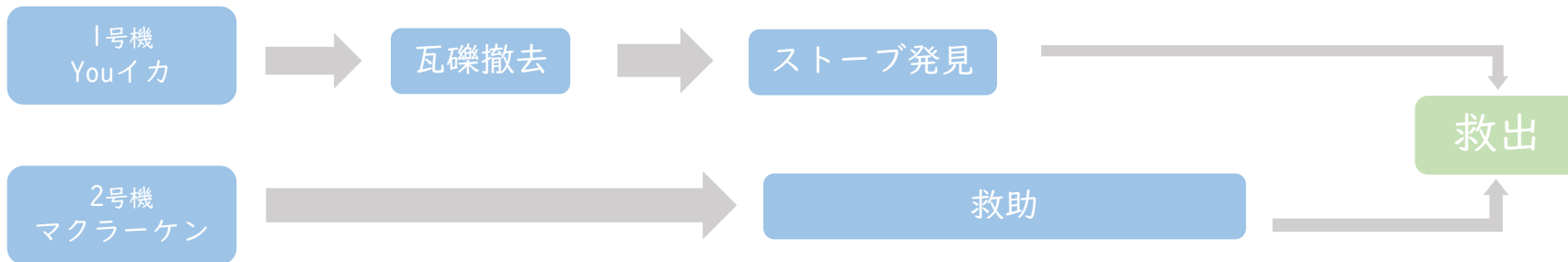
### \* チームサポートの希望理由(希望しない場合は空欄)

今回が初参加で不安なことが多いため、いろいろなアドバイスをいただきたく、チームサポートを希望します。

チーム名 LSQ

団体名 函館工業高等専門学校

\*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)



### レスキュー活動上の特徴

素早い瓦礫撤去

- ・オムニホイール
- ・多関節アーム
- ・瓦礫撤去台

安定した搬送

- ・サスペンション
- ・ベルトコンベア
- ・衝撃吸収機構

効率的な救助

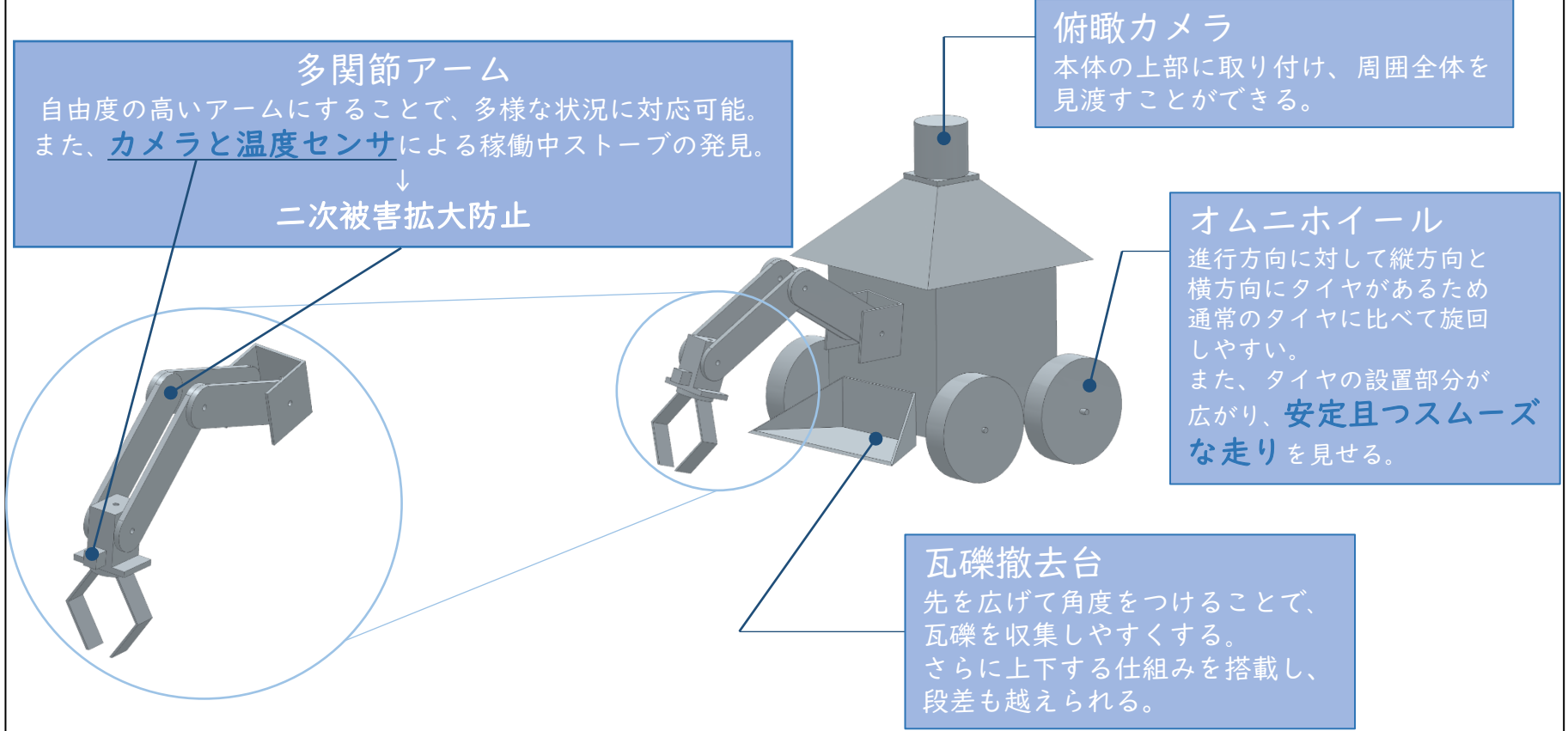
役割分担をすることで、それぞれの機能に特化した効率的な動きができる。

チーム名 LSQ	団体名 函館工業高等専門学校
第1号機 Youイカ オブジェクト 0 台	種類: 移動ロボット(通信 <b>無線</b> 有線, 切替) オブジェクト(緊急停止スイッチ あり, <b>なし</b> )

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）

- ・後輪にオムニホイールを用いたスムーズな旋回
- ・多関節のアームによる自由度が高い瓦礫撤去

\* **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



チーム名 LSQ	団体名 函館工業高等専門学校
第2号機 マクラークン オブジェクト0台	種類: 移動ロボット(通信 <b>無線</b> 有線, 切替) オブジェクト(緊急停止スイッチ <b>あり</b> <b>なし</b> )

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）

- ・救助者への衝撃吸収機構
- ・角度可変式救助ベルトコンベア

\* 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

### 俯瞰カメラ

本体よりも高い位置に取り付けることで全体を見回し安全に、救助者や障害物への距離感を図れるようにする。

### サスペンション

走行時の衝撃や段差での重心変化を緩和し、救助者への負担を軽減させる。クッション性の高いベットの用いることでさらに衝撃を和らげる。

### ばね

多所にばねを取り付けることで各点での負荷を軽減させ、サスペンションともに効果を発揮させる。

### 角度可変式ベルトコンベア

角度可変式の機構を用いることで救助者への安全な救助につながる。また、ベルトコンベアを薄くすることで側面とダミヤンの干渉を少なく救助が行える。

