

チーム名 そーきゅー

団体名 産業技術短期大学 地域活動プロジェクト

応募書類は本選終了後、公開されます。個人情報、メンバー写真等をご掲載ください。

* チーム名の由来

救助を「早急」に行いたいという思いや、「相互救助」を大切にしたいという思いが込められています。

* チームの紹介

チームは地域の中学生・大学生・社会人で構成されており、地域活動の一環として結成されました。所属団体の枠を超え、それぞれがアイデアや技術を持ち寄ることで柔軟性のあるチームとなっています。

* チームのアピールポイント

私たちが今回目指す目標は2つあります。

まず、私たちは「シンプルなロボット」を目指します。競技においてシンプルでかつ最大の効果を発揮できるようなロボットを製作します。私たちは今年初出場のチームです。他チームと比べてノウハウが少ないため、技術面における勝負はまだ難しいと考えました。そこで、絶対的な条件として、「必ず動いて救助活動を行うこと」が大切だと考えました。市販されている容器や箱をベースとしてシンプルなロボットを製作することで、高いメンテナンス性や実現性を強みとします。

次に、ロボットたちの「連携」を目指します。あえてサポート特化、探索特化のロボットを製作することで戦略的な救助活動を実現させます。

* チームサポートの希望理由(希望しない場合は空欄)

一からのロボット製作となるためロボット製作の地盤作りや試行錯誤の過程で費用が掛かってしまいます。また、第三者からの出資がなく大学生が個人で材料を購入してロボットを制作するため、チームサポートを希望します。

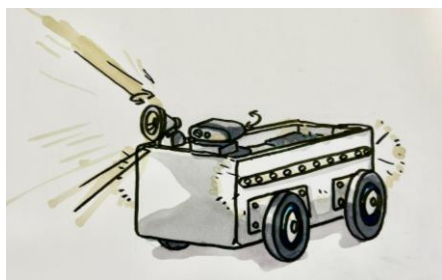
チーム名 そーきゅー

団体名 産業技術短期大学 地域活動プロジェクト

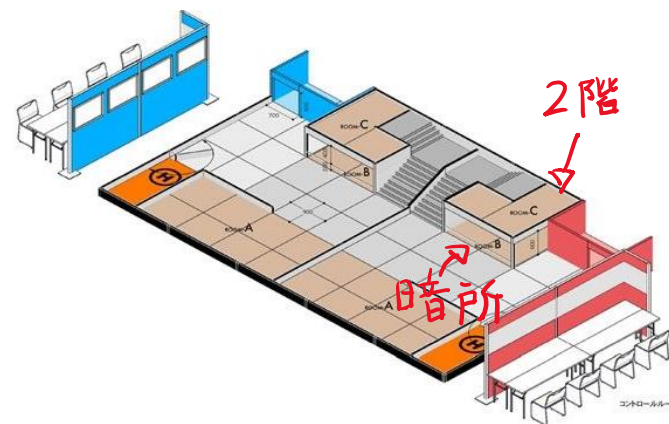
*レスキュー活動上の特徴(図などを使ってわかりやすく書いてください)

探索、支援、救助を三台のロボットが分担して行います。

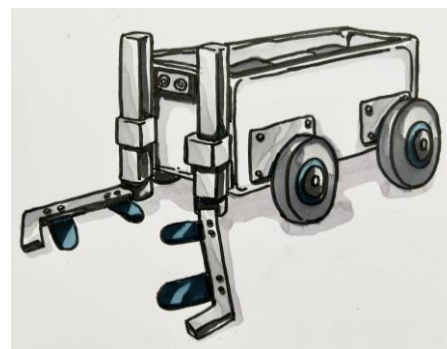
①3号機にごー君が、暗所や2階を探索します。



②2号機よろずはガレキ除去を行い、
3号機からの情報をもとに救援物資を届けます。



③1号機あんずは3号機からの情報をもとに、2号機が
整えた通路を通して救助に向かいます。



チーム名 そーきゅー	団体名 産業技術短期大学 地域活動プロジェクト
第1号機 ロボット名 あんず (アンズ) 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)

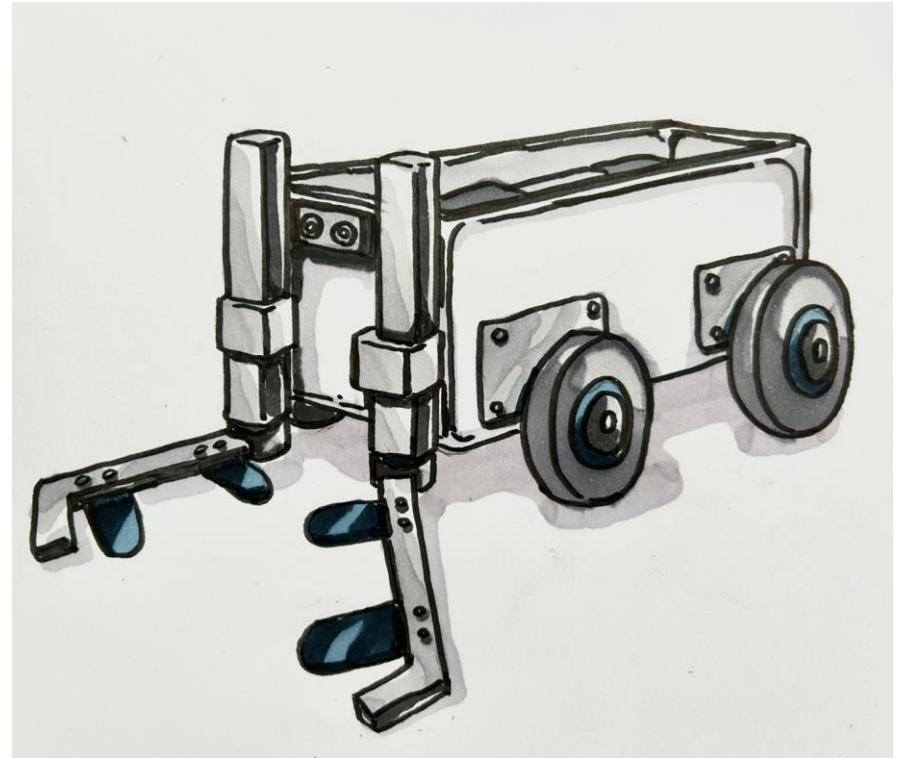
- ・ 要救助者人形を両サイドから掬い上げるアーム
- ・ 段差走破のためのスポンジタイヤ

* **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

■昇降機能の付いたフォークリフトのようなアームで、地面や高所にいる要救助者を救助することができます。

■段差を乗り越え、二階での救助活動も行えます。

■ボディには市販収納ボックスを使用します。



チーム名 そーきゅー	団体名 産業技術短期大学 地域活動プロジェクト
第2号機 ロボット名 よろず (ヨロズ) 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)

- ・ 救援物資専用の収納スペース
- ・ ガレキをつかんで除去する専用アーム

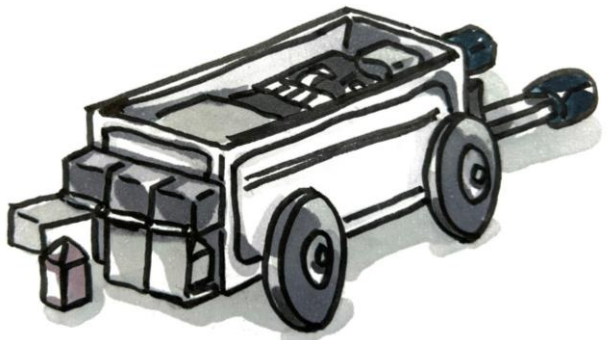
* ロボットの概要(図などを使ってわかりやすく書いてください) オブジェクトが含まれる場合, 機能・動作を明記すること

- 先端にゴムを巻き付けたアームでガレキ除去を行います。
- 背面に救援物資を収納し、各エリアでデポジットします。
- ボディは1号機と同じ構造を採用します。



前面

背面



チーム名 そーきゅー	団体名 産業技術短期大学 地域活動プロジェクト
第3号機 ロボット名 にごー君 (ニゴークン) 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)

- ・ 要救助者人形探索用のサーチライト
- ・ 前後左右を探索可能なカメラ

* **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

- 要救助者の探索に特化したロボットです。
- サーチライトやLEDテープを取り付け、暗所での探索を可能にします。
- サーボモーターを使用し、上下左右360° 探索可能なカメラを取り付け、迅速に要救助者を発見します。
- 足回りの構造は1,2号機と同じです。

