

OECU杯

ヒト型レスキューロボットコンテスト 2018

概要

- 日時: 2018年11月4日(日)12:00~17:00
- 場所: 大阪電気通信大学 寝屋川キャンパス 実験センター(Y号館)6階
- 主催: ヒト型レスキューロボットコンテスト実行委員会
- 共催: 大阪電気通信大学テクノフェア実行委員会、一般社団法人アール・アンド・アールコミュニティー
- 協力: 大阪電気通信大学 自由工房
- 協賛: 株式会社アーテック、株式会社アールティ、ヴィストン ロボットショップ、株式会社 MGIC(エムジック)、共立電子産業株式会社、クアッドセプト株式会社、近藤科学株式会社、株式会社佐竹技研、サンリツオートメーション株式会社、有限会社杉浦機械設計事務所、株式会社ダイセン電子工業、株式会社プロアシスト、株式会社ロボティズ日本支店
- Mail: humanoid-rescon@googlegroups.com
- Web: <https://bit.ly/2MH5TPG>



スケジュール

- 12:00~15:00 ファーストミッション (17 競技)
- 15:00~15:30 休憩・調整
- 15:30~16:30 ファイナルミッション (6 競技)
- ミニ講演(神戸大学 横小路 泰義 先生)
- 16:30~17:00 表彰

ヒト型レスキューロボットコンテストとは

ヒト型レスキューロボットコンテストは、ヒト型ロボットによる災害救助をテーマにしたロボットコンテストです。ヒト型ロボットを遠隔操縦して、約 4m×2m のフィールド内で「トンネルくぐり」「段差乗り越え」「ガレキ除去」「要救助者搬送」の四つのタスクを順に実行し、成功したタスクの数や、かかった時間の短さを競います。また、各タスクに対する審査員による評価も重視されます。

本コンテストの基になっている「レスキューロボットコンテスト」は、2000 年から毎年開催されており、ロボット競技を通じて、ものづくりの楽しさを伝えるとともに、防災や減災の大切さや難しさを考える機会を提供しています。本コンテストも、この考えを継承し、さらに多くの皆さんに輪を広げるために開催します。

レスキューホイッスル(受付で販売、1個200円)

本家レスコン実行委員会が、チャリティーグッズとして製作。売り上げは全て日本赤十字に東日本大震災の義援金として寄付します。



競技者・ロボット (ファーストミッション競技順)

| | 氏名 | 所属団体名(学校名など) | ロボット名 |
|----|-----------------|-------------------|---------------|
| 1 | 上野 貴大 | 大阪電気通信大学 自由工房 HRP | ホームレス |
| 2 | ジャッキー | 社会人 | パンプキン |
| 3 | 5039 | 大阪産業大学 ロボットプロジェクト | デクス |
| 4 | むらさき | 大阪工業技術専門学校 | せんぬき |
| 5 | 助光 翔真 | 大阪電気通信大学 | ライトセイバー |
| 6 | 志摩 真那早 | 産業技術短期大学 | 太助3号 |
| 7 | キノコ | | マンティス |
| 8 | NAKAYAN | 関西四天王 | レグホーン |
| 9 | エッセー | 大阪工業技術専門学校 | ロック |
| 10 | 黒葛原 啓太 | 大阪電気通信大学 自由工房 HRP | デュラハン |
| 11 | tomoki sugimoto | 産業技術短期大学 | TASUKE |
| 12 | 廣瀬 大起 | 社会人 | 試作1号機 |
| 13 | 山口 虎太郎 | 大阪工業技術専門学校 | タイガー2 |
| 14 | 三明 瞭太 | 九州工業大学 | Kyutechのブレイク君 |
| 15 | 上南 将大 | 大阪電気通信大学 自由工房 HRP | ホームレス |
| 16 | 坪谷 勇希 | 大阪工業大学 | スターニャンタニー |
| 17 | ダイダラ | | カイレイ |

競技時間とポイント

競技時間:6 分間

ただし、ファイナルミッションで搭載カメラ遠隔操縦の場合に限り 9 分間

総合ポイント(1000 点満点)

=タスクポイント(400 点満点)

+残り時間ポイント(300 点満点)

+審査員ポイント(300 点満点)

タスクポイント=成功したタスクの数×100

残り時間ポイント(通常)=360-所要時間(秒)

残り時間ポイント(ファイナルで搭載カメラ遠隔操縦)

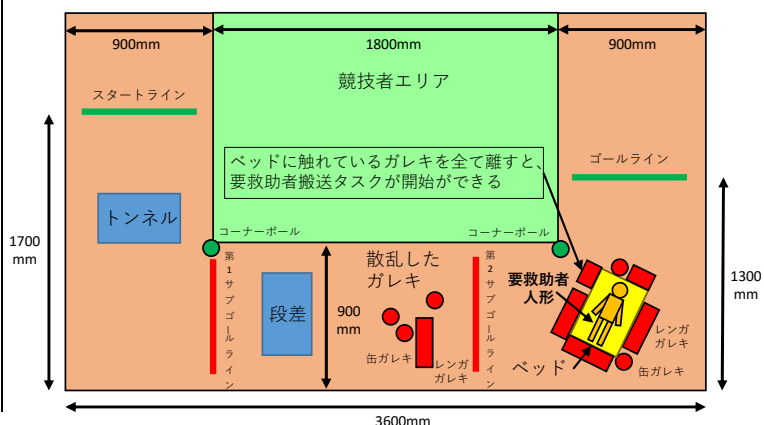
=540-所要時間(秒)

競技の流れ

審査員ポイント

=3 人の審査員のポイント(100 点満点)の合計

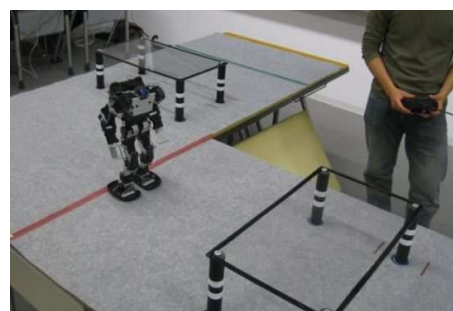
競技フィールド



(1) スタートエリアから出動。



(2) トンネルくぐり。写真の支柱の高さは 183mm。



(3) トンネルくぐりと段差乗り越えは同じ支柱を使う。



(4) トンネルくぐりと段差乗り越えは同じ支柱を使う。段の高さは、板厚 5mm を加え、185mm である。



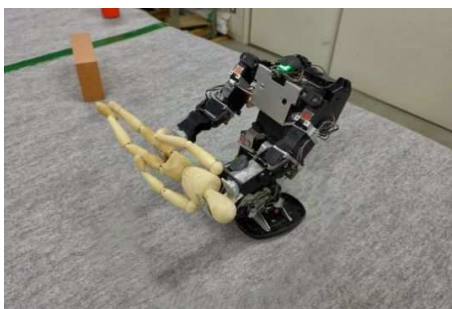
(5) 通路にガレキが散乱している。蹴散らして通過してもよい。



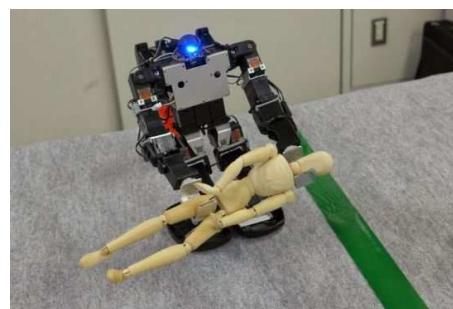
(6) 要救助者人形は規定された姿勢でベッドの上に設置されており、ベッドを囲むようにガレキが配置されている。



(7) ベッドに触れているガレキを全て離すとガレキ除去完了となり、要救助者搬送タスクを開始できる。



(8) 要救助者人形を搬送。ストレッチャーなどの道具を使用しても良い。



(9) 要救助者人形の全身がゴールラインを越えるとレスキュー活動完了。