

今回私が制作したロボットは「きのこの山ロボット」です。アームの形が大好きなお菓子に似ているのでそのように命名しました。

ロボットを制作するにあたり以下の3点をコンセプトとして設定しました。

- ① 全国大会出場を目標とすること。
 - ② 走行時も救助時も速さを重視すること。
 - ③ ロボットはできるだけ軽量にすること。
- です。

足回りについては、連結式クローラーを選択しました。

オフロードタイヤなど色々と試してみたのですが、今回のコースにはクローラーが一番向いていると感じました。

また、連結式ですので長さの微調整が可能な点も挙げられます。

コースの状況に応じてクローラーを長くしたり短くしたりして対応しました。

今回のロボットの一番の特徴は『アーム』です。

要救助者が立っていたり倒れていたり、どんな状態であっても救えるように考えて作りました。救助方法は金魚すくいのように下からネットで掬い上げる方法です。

アームのフレームは薄くて軽い金属を使用しています。

ネットの部分は100均の洗濯ネットです。スタート地点に要救助者を接地させやすいように、ネットの深さもカットしています。

本体とアームをつなぐ部分も角度の微調整ができるようにしてあり、すばやくスムーズに救助できるよう工夫しました。

崖下エリアから要救助者を救い出す速さが一番のPRポイントです。

宜しくお願い致します。