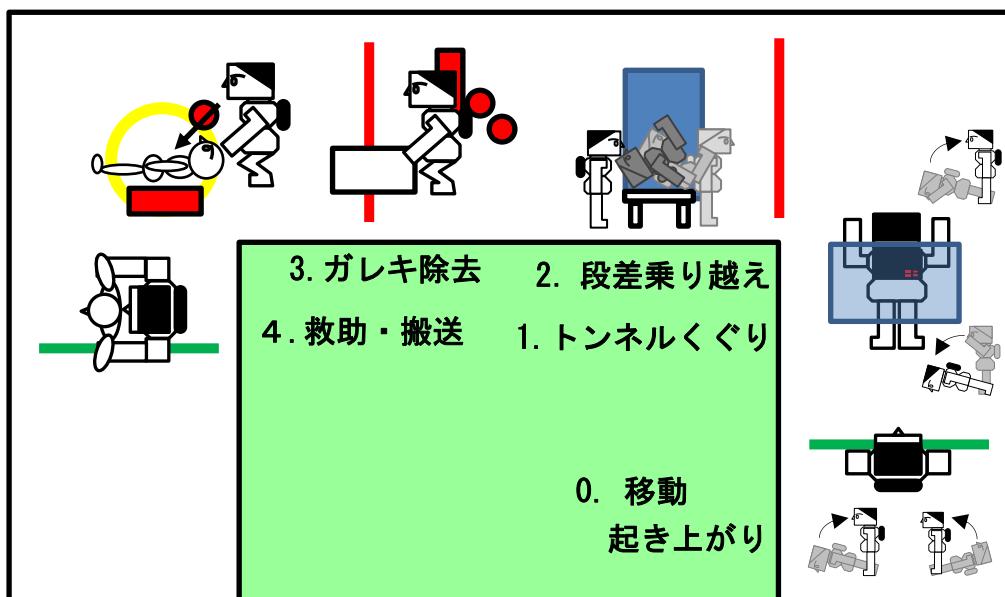


ヒト型レスキューロボットコンテスト

モーション作成のヒント

ヒト型レスキューロボットコンテスト実行委員会

ヒト型レスキューロボットコンテストでは、トンネルくぐり、段差乗り越え、ガレキ除去、救助・搬送の4つのタスクがあります。それぞれのタスクに合わせ、ヒューマノイドロボットのモーションを作成する必要があります。また、4つのタスク用のモーションの以前に、移動、起き上がりなどのモーションが必要です。



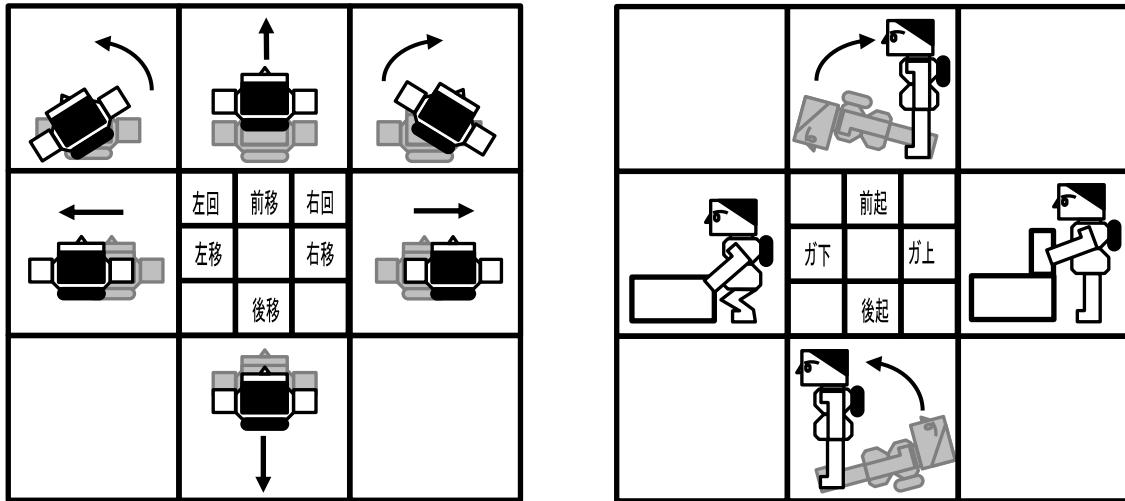
ロボットの操作は、写真のようなコントローラを使います。操作ミスで、イエローカードを受けてしまう場合もあります。わかりやすいコマンドの割り付けが必要です。シフトボタンを押し、操作の切り替えを行います。シフトボタンの押し忘れで、誤動作をさせてしまう場合があります。シフトボタンの押し忘れを防ぐ一つの方法は、シフトボタンを押さない状態にはコマンドを割り付けず、シフトボタンを押した状態のみにコマンドを割り付ける方法です。



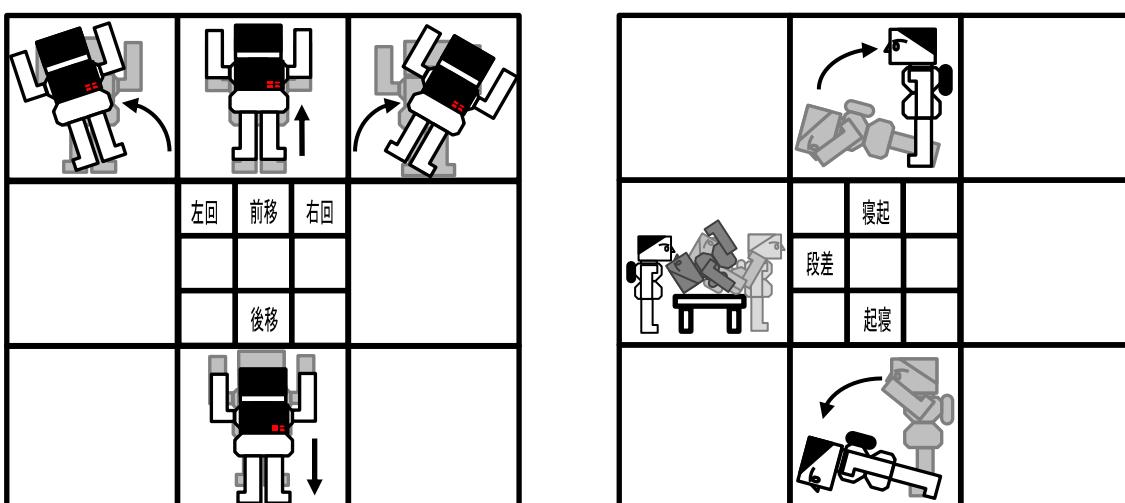
	左 スティック	右 ボタン
シフト1	移動大	起き上がり、ガレキ除去
シフト2	移動小	起き上がり、ガレキ除去
シフト3	匍匐前進	準備、段差乗り越え
シフト4	搬送横移動	救助、やり直し

次のページに、コマンドの割り付け例を示します。

シフト 1, 2 : 移動・起き上がり、ガレキ除去



シフト 3 : トンネルくぐり・段差乗り越え



シフト 4 : 救助・搬送

