

World Robot Summit  
インフラ・災害対応カテゴリー  
トンネル事故災害対応・復旧チャレンジ  
ルール概要

2019.5.14版

# TS-1 (シミュレーション)

- 車両および周辺の調査, 救助
  - 車両周辺, 車両外部の調査
  - ドアの破壊
  - 車両内部の調査, 要救助者の調査
  - 要救助者の救助

※1 WRS2018 ミッションT2, T3 を整理

※2 障害走破については【フィールドの環境】として, 各ミッションに付加する.

【フィールドの環境】は路面状況, 明暗, 煙, 路面の傾きなどのほか, 新たに無線の遅延も含む)

# TS-2 (シミュレーション)

- 経路の確保
  - 経路外に移動 (指示された場所までの移動)
  - 積み換え
  - 引き抜き
  - 発破準備 (穿孔, 円筒挿入) <-- 新規

※1 WRS2018 ミッションT4. 穿孔については ミッションT6 ブリーチング

※2 障害走破については【フィールドの環境】として, 各ミッションに付加する.

【フィールドの環境】は路面状況, 明暗, 煙, 路面の傾きなどのほか, 新たに無線の遅延も含む)

# TS-3 (シミュレーション)

- 消火
  - ホースの引き出し
  - ホースとノズルの接続
  - バルブの操作
  - 消火

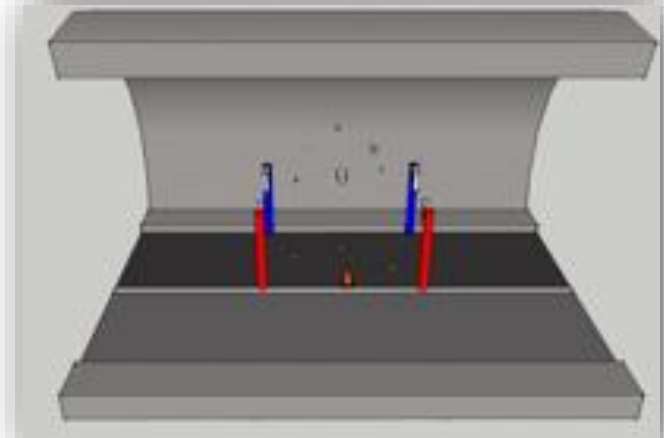
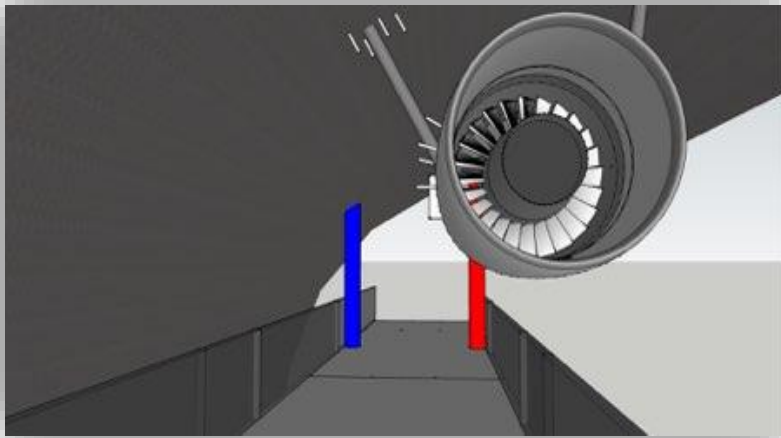
※1 WRS2018 ミッションT5

※2 障害走破については【フィールドの環境】として、各ミッションに付加する。

【フィールドの環境】は路面状況、明暗、煙、路面の傾きなどのほか、新たに無線の遅延も含む)

# TS-4 (シミュレーション)

- トンネル壁面, 付帯設備の点検
  - 付帯設備 (ジェットファン) のボルト類の点検
  - トンネル壁面, 路面の点検



※1 JVRC 2015 タスク01, 02 (平常時タスク) と同様

※2 障害走破については【フィールドの環境】として, 各ミッションに付加する.

【フィールドの環境】は路面状況, 明暗, 煙, 路面の傾きなどのほか, 新たに無線の遅延も含む)

# TR-1 (実機)

- 車両からの救出
  - ドア開け
  - 調査
  - ダミーの車両からの救出 (取り出し)

※1 シミュレーションTS-1 を実機で行う

※2 路面等の状況と【フィールドの環境】として、各ミッションに付加する。

【フィールドの環境】は路面状況、明暗、煙、路面の傾きなど

# TR-2（実機）

- 経路の確保
  - 経路外に移動（指示された場所までの移動）
  - 積み換え
  - 引き抜き
  - 発破準備（穿孔，円筒挿入） <-- 新規

※1 シミュレーションTS-2 を実機で行う

※2 路面等の状況と【フィールドの環境】として，各ミッションに付加する。

【フィールドの環境】は路面状況，明暗，煙，路面の傾きなど

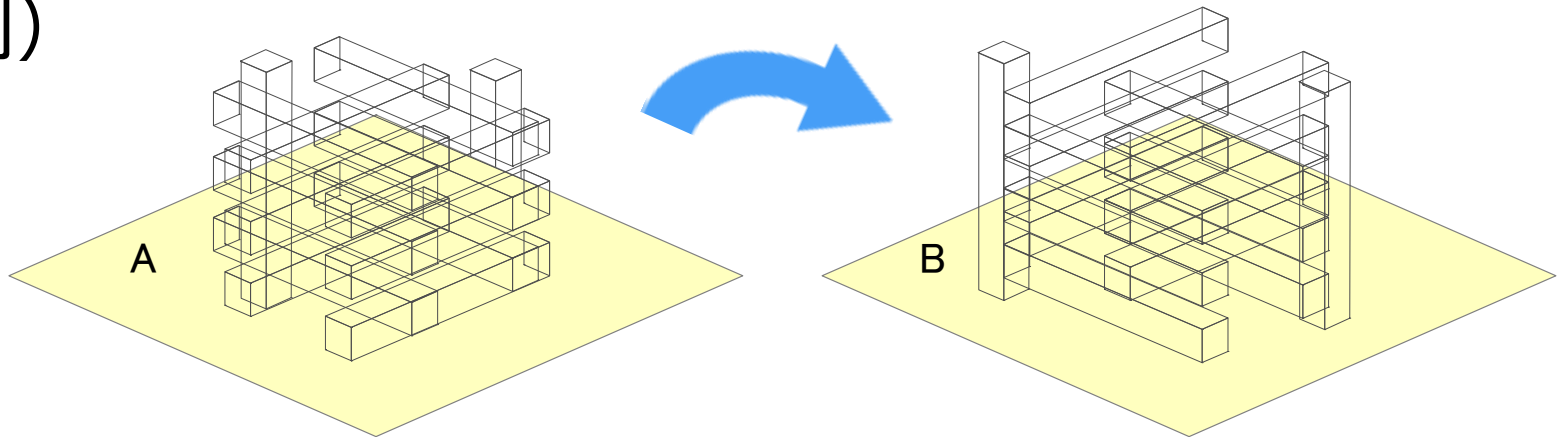
※3 穿孔不可の場合はトンネル壁面（に見立てた壁）あいている穴に円筒を挿入 <-- メンテ，安全管理のための要素技術

# TR-3 (実機)

- 解体・組み立て <-- 新規

- Aの状態に組み立てられた部材をBの状態に組み

例)



※1 路面等の状況と【フィールドの環境】として、各ミッションに付加する.

【フィールドの環境】は路面状況，明暗，煙，路面の傾きなど

※2 シミュレーションでも実施可