

# 第5回廃炉創造ロボコン



2021年1月24日（日）9：00～ LIVE 動画配信

主催 国立研究開発法人日本原子力研究開発機構  
廃止措置人材育成高専等連携協議会  
後援 復興庁 文部科学省 経済産業省、  
国立高等専門学校機構 福島イノベーション・コースト構想推進機構  
原子力損害賠償・廃炉等支援機構 国際廃炉研究開発機構  
福島県 いわき市 広野町 楢葉町  
日本ロボット学会 日本原子力学会  
特別協賛 (株)アトックス 日立GEニュークリア・エナジー(株)  
技術者育成いわき経済活性化グループ  
協賛 木村化工機(株)

## 次第

### 開会式

#### 1. 開式の辞

#### 2. 主催者挨拶

国立研究開発法人日本原子力研究開発機構理事長  
児玉 敏雄

廃止措置人材育成高専等連携協議会会長  
(福島工業高等専門学校長)

山下 治

#### 3. 閉式の辞

・ 競技説明

・ 審査員紹介

・ 競技動画公開

### 閉会式

#### 1. 開式の辞

#### 2. 表彰

3. 廃炉創造ロボコン実行委員会委員長挨拶  
(舞鶴工業高等専門学校長)

内海 康雄

#### 4. 閉式の辞

| 競技<br>順番 | 高専名・チーム名・ロボット名  |
|----------|---|
| 1        | 旭川工業高等専門学校 チーム名：北の国から～Season 2～<br>ロボット名：PARLIABORO           |
| 2        | 一関工業高等専門学校 チーム名：藤原研Bチーム<br>ロボット名：Joint-T spec. V              |
| 3        | 鶴岡工業高等専門学校 チーム名：鶴岡高専Cチーム<br>ロボット名：だだちゃ                        |
| 4        | 福島工業高等専門学校 チーム名：福島高専廃炉ロボコン開発チーム<br>ロボット名：メヒカリ                 |
| 5        | 小山工業高等専門学校 チーム名：小山高専廃炉ロボット開発チーム2020<br>ロボット名：Russell Belt VI  |
| 6        | 富山高等専門学校（本郷キャンパス） チーム名：KANEKENZ<br>ロボット名：T Y P I Σ I          |
| 7        | 奈良工業高等専門学校 チーム名：奈良廃炉ロボコン友の会<br>ロボット名：Decommissolution         |
| 8        | 呉工業高等専門学校 チーム名：呉‘actors<br>ロボット名：呉ーンこれくしょん～呉これ～               |
| 9        | 熊本高等専門学校（熊本キャンパス） チーム名：地獄からの使者<br>ロボット名：ロボダーマッ！               |
| 10       | 大阪府立大学工業高等専門学校 チーム名：府大高専マトロクスコース「フリ回収班」<br>ロボット名：原発調査機TK-00 改 |
| 11       | 大阪府立大学工業高等専門学校 チーム名：府大高専ろぼっと倶楽部<br>ロボット名：Countach             |
| 12       | 神戸市立工業高等専門学校 チーム名：がんばろうK O B E<br>ロボット名：おかえり（親機）、ただいま（子機）     |
| 13       | サレジオ工業高等専門学校 チーム名：ネイチャープロジェクト<br>ロボット名：DCMD                   |
| 14       | 国際高等専門学校 チーム名：Nict<br>ロボット名：Geiger                            |

# 第5回廃炉創造ロボコン 審査結果

## 最優秀賞 福島工業高等専門学校／メヒカリ

過去のロボットと異なる新しいアイデアを出していた、また、自分の位置を把握するGUI（グラフィカル・ユーザー・インターフェース）を開発し動きがスムーズであった。デブリを三種類回収したが、種類によって回収方法を変えておりとても工夫がされていた。約2分と帰還までの時間が最短であった。

## 優秀賞 鶴岡工業高等専門学校／だだちゃ

赤外線センサーを用いて開口部での落下防止対策をしていた。また、デブリを三種類回収しており、プレゼンも非常に上手であった。

## アイデア賞 小山工業高等専門学校／Russell Belt VI

親機と子機の2台で構成されるロボットが持つ過去の課題をクリアするのに工夫があった

## 技術賞 大阪府立大学工業高等専門学校／Countach

デブリ回収の数が最も多かった。ワイヤーの絡み防止と車輪の制御に工夫があった。約4分で帰還していた

## イノベーション賞 熊本高等専門学校（熊本キャンパス）ロボット名：ロボダーマツ！

今までになかった蜘蛛型ロボットを考え、コンパクトで完成度が高いロボットシステムであった。転覆復帰と姿勢制御にも優れており、プレゼンの説明も論理的であった。見ていて楽しいロボットであった。

## アトックス賞 一関工業高等専門学校／Joint-T spec. V

パイプ内とグレーチング上の走行性について極めて安定しており、昨年のロボットの課題点を克服した。約4分で回収し課題をクリアした。

## 日立GE賞 神戸市立工業高等専門学校／おかえり（親機）、ただいま（子機）

クローラーによる移動、伸縮アームによる作業について、既存技術を高める取り組みは、実際の燃料デブリ取り出し作業への適用可能性が高い。

## 技術者育成いわき経済活性化グループ賞 富山高等専門学校（本郷キャンパス）／TYPISI

デブリ回収についてフィルムで巻取るという工夫があった。また、3メートルのアームを改良し、過去の技術を継承していた。

