

# 希望を信じたその先に。

- WRO2024 トルコ国際大会で 金メダル獲得!-







ど試行錯誤を繰り返し、今大会に懸けをバネに、機体やプログラムの改良な 自分たちの可能性を信じて優勝をつる意気込みは並々ならぬものでした。 を交えながら大会の様子を伝えます。 続けてきた近藤先生へのインタビュ では、予期せぬアクシデントからリ イアとなり、結果は16位。その悔しさ み取った2人と、彼らをずっと支え 年出場したパナマ国際大会最終日 見事優勝を果たしました

※1 World Robot Olympiadの略

※2 Yawatahama Technical High SchooL(八幡浜工業高等学校)の頭文字と、帽子さん・山下さんの2人組チームという意味

むチーム「YTHS 2BY%」

生の帽子明輝さんと山下統真さんが組

て八幡浜工業高等学校 電気技術科3年

ション シニア部門にて、日本代表とし

ンテストです。この国際大会のロ

# 国際ロボット競技会

参加する世界最大級の国際ロボットコとは、世界95以上の国と地域の学生が

国際大会」が開催されました。

イズミルで「WRO<u>\*\*</u>2024

月28日から30日にかけてトル

# ミッションは「災害後の復旧

運ぶ正確さとスピードを競います。 が各所に配置され、 界中の子どもたちに遊ばれている「レゴ」 0 相談もできません。2人は、お互いと日々 チは競技中、 また、説明は全て英語で行われ、選手とコー 試走の時間には制限が設けられています。 案やプログラミングの書き換え、機体整備 される全く新しい難題が当日に発表されま デイチャレンジといって今までの常識が覆 クを動かすなどの対応を迫られます。 日には基本ルールに加えてサプライズルー で家やガレキ、水道管に見立てたブロック 害後の復旧」でした。基本ルールでは、 ション シニア部門のミッションテーマは「災 記録した大地震があったことから、ロボミッ ルコでは2023年2月6日にM7· 練習を信じて挑戦し、 が追加発表され、 今大会のテーマは ここまでは想定内。 この無理難題に対応するための作戦立 一切の接触を禁じられており それらを指定の場所に 通常動かさないブロ 「地球同盟」。 2日目はセカンド トラブルを乗り越 開催国 競技初 8を しか





えて優勝をつかみ取ったのです。

1,2表彰式(1位と3位に日本チームが入賞しました!)3.相談しながら課題を確認 4.盛大な開会式 5.同じコートで戦ったイランチームと 6.各国の選手たちと交換した記念品と、たくさんのサインが書かれたユニフォーム

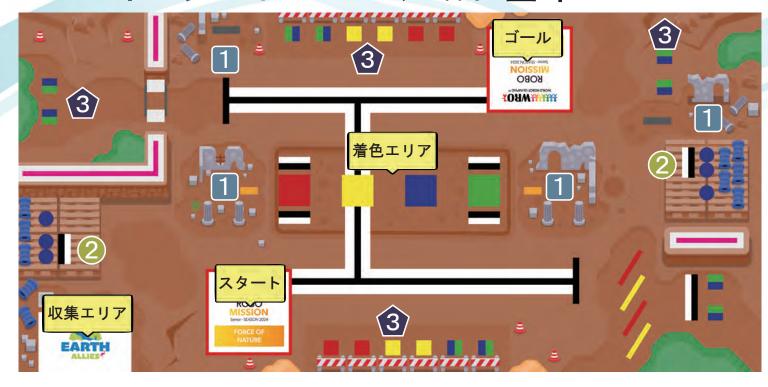








### ロボミッション シニア<sup>部門</sup> 基本ルール



#### 主なミッション

街に見立てたゲームフィールドで、指定の課題をクリアする

#### 1 ガレキの除去





4か所に転がっているガレキをフィールド左下の収集エリアに押し出すように運びます。このエリアに触れていないとポイントは加算されません。

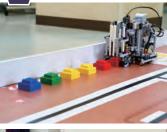
#### 2 水道管の復旧





水道管に見立てた黒いバーを、機体の左右に 取り付けた丸型のジャバラスティックで跳ね 上げて再接続することでポイントが付与され ます。

#### 3 家の再建









家に見立てた16個のブロック(赤黄青緑×各4個)を回収し、中央の着色エリアに積み上げます。積み方や段数(最大4段)によってポイントが違います。障害物にも対処しながらいかに効率良く多くの課題をこなせるかが鍵となります。

## CHECK

チーム「YTHS 2BY」が世界 の頂点に立つまでの軌跡を ご覧ください。大会当日の 様子は必見です! ▶▶



## 日分たちの可能性を信じて Profile 電気技術科3年生。大洲市新谷在住。 機体の組み立てや整備、改良を行う。 状況に応じて約600種類のレゴパーツか ら最適解を選択する。 YASUMICHI KONDO Profile -----電気技術科教師。2008<mark>年の初出</mark> 場時からWROのコーチに就任。 10回の国際大会出場、3回の世 界一へ導く

# 世界の舞台の味から

たのは、 した。 した。 うメカニックになりま らも情報を得たりし にしたり、 過去の先輩の機体を参考 興味を持っていました。 動画を見た時です。 ロボット製作や改良を行 代しながら適性を判断し、 ために山下君と役割を交 最初の頃は基礎を覚える たこともあり、WROに やものづくりが好きだっ の学校説明会で流された 機体を知るために 八幡浜工業高校 SNS動 W R プロ グラマ 〇を知 画 ま 0

独学で挑戦しました。 ためにC言語※の習得に 開発することです。 を制御するプログラムを 山下さん から更にレベルを上げる の役割はロボットの 今年 動き

> 勝が信じられませんでし 帽子さん 実感しました。 に入り、優勝したことを きかったのですが、 ばれた時は驚きの 国からの参加者の姿が 台に立つと多くの世界各 成績発表でチー 当時の校長先生 私がWRO 僕も最初 - ム名を 方が大 は

ました。 気づくりのサポ れた当初は何も分からな 08年。 日本で初開催された20 携わることになったのは、 会に出場することができ から担当コーチに任命さ 近藤先生 たが、チームワークと練 習量の成果だと思います。 たが、 状態からのスタートで 私の役割は環境と雰囲 初参加で国際大 ا ا ا 直

接関わりすぎるのでは 挑戦することが重 生徒が自主性を持

















※C言語とは、アメリカで生まれた世界中で使われて いるプログラミング言語。ロボットを制御するなど の処理速度の速さや正確性が要求される処理に適し ている反面、多くの概念の理解が必要で習得難易度 が高いと言われています。



Profile -----

となりました。

て走行すること)

が可能

ス(フィールドの線に沿

センサーの正確な色判断 りました。そのおかげで

や精度の高いライントレー

きていました。

向いて努力することが この2人は粘り強く前 や取り組み方は違います。

帽子さん

今年の機体

 $\overset{\cdot \cdot }{\mathcal{O}}$ 

電気技術科3年生。保内町喜木在住。 <mark>プログラ</mark>ミング言語を使い、ロボット の数cm単位の動きや回転などを実現さ せる。息抜きに縄跳びを初め、4重跳 びができるように。

しかっ

たのです

生徒によって性格

くてとてもやりが

V があ

は思った通りの スが出せたと思います。 てプログラムの改良を行 す。大会でも高得点を狙っ マンスで走り切った時で 山下さん 一番楽し ベストパフォーマン パフォー 1 0

要となりました。 現地でも柔軟な調整が必 場の照明も日本と違うた ので傷や汚れができ、 は何回も機体が走行する ながら改良を重ねました。 昨年の機体に近いもので 名前はHOPE センサー 大会のフィールド 何度も試行錯誤し 0 補正など (希望)。

ものでした。 克った結果から生まれ 浜工業高校・八幡浜高校 困難に立ち向か で2人がお互いを信じて 本番のプレッシャー て練習したことに加え、 に統合となります。 之石高校の3校は1 令和8年度から、 打 0) 幡

れる限りの課題を想定し 今回 の栄冠は、考えら

があると。

く新しいHOPE(希望)

挑戦を続

ことがあります。

姿を見ていると感じる

に信頼し合い、

けた先に、

未来を切り

なるものばかりに目が向

いてしまいますが、

彼ら