

おおく ぼ まさひと
大久保 維人 (理工学群 工学システム学類 2年)



はじまりときっかけ

4月初旬、大学は入学式シーズンです。入学式の後には、多くのサークルが新生を歓迎し、勧誘チラシを配ります。そのチラシは、手からこぼれ落ち、春の風に舞いあがり、地面に落ちてゴミとして溜まっていきます。

入学式前日の夜、「地面に落ちているチラシを掃除するロボットを作って動かしたら面白いのではないだろうか。入学式後の掃除の際に手間が減るだろう。」と思い、ロボットの製作を開始しました。

実際に製作して入学式で動かしたところ、かなりの数のチラシを拾うことができ、新生から「ロボットで掃除をするとは筑波は面白い大学だね。」という会話を聞くことができました。

このことがきっかけで、やどかり祭や雙峰祭などのイベント開催時にもチラシやその他多くのゴミを掃除しようと思いました。

入学式ではロボットを個人的に動かしていたのですが、学内で勝手にロボットを走らせていることに問題はないのだろうかと友人と話していたところ、それならばT-ACTの活動にすればいいのだと友人が気づいて一緒にT-ACTフォーラムへ相談に行きました。

T-ACTフォーラムで相談をしたところ、すぐに私たちの活動の目的を理解して、実現のためにはどうすればいいのか、アドバイスをくださりました。学内でロボットを動かすことへの問題がないのかに関しても学生生活課などに行き一緒に話をしてくださるなど、親身になって協力してくださいました。その後、問題点が相談した当日中に解決し、T-ACTって本当に素晴らしい仕組みなのだと感じました。企画登録を終え、T-ACTの活動として受理された時には、T-ACTってなんでもできるんだなあという友人と話したことを覚えています。

T-ACTの活動になってから

まずは、皆で相談して目標を決めました。目標は、お掃除ロボットを動かし楽しくゴミを集めること。技術で人を笑顔にすること。この活動を通じて、ゴミが落ちている現状に関心を持ってもらい、みんなが自発的にゴミ拾いをしてくれることを目指す、の3つに決めました。

はじめは、やどかり祭で活動することにしました。お掃除をするロボットは、今までに作った経験がなかったため、設計や製作が難しかったです。また、活動のメンバーとの進捗の連絡や管理、作業の分担など全体を統率することも大変でした。実際に動かしてみたところ、地面が凸凹していて、ロボットがうまく走らないなどたくさん問題を発見することができました。

雙峰祭では、やどかり祭での経験を活かして、ロ

ボットのタイヤ部分を作り変えました。また、やどかり祭に比べてすれ違う人数が多いことや、小さな子どもが来ることを考慮して、速度を遅くしたり、ロボットの角にはクッションを貼り付けたりしました。

雙峰祭で動かしていたところ、何度も子どもたちが集まってきて、これは何だろうと興味を持って見てくれました。大学生もどうやって動いているの？と聞いてくれたり、面白いと言って、落ちていたゴミをロボット上部に取りつけたゴミ箱に入れてくれました。

T-ACTを経験して

ロボットを動かすことで、ただゴミ拾いをするよりもはるかに楽しくゴミ拾いできたと思います。目標であった、人を笑顔にすること、ゴミが落ちている現状に気がついてもらうことも実現できたかなと感じています。

私たちは、T-ACTがあったから活動が実現できました。この文を読んでいる皆さんにも、ふと思いついた事が実現できるというT-ACTの素晴らしさを伝えたいと思います。

T-ACTの皆さん、手伝ってくれた友人やメンバー、活動を許可してくださったやどかり祭委員の皆さん、雙峰祭委員の皆さん、本当にありがとうございました。



やどかり祭で動かしたロボット



雙峰祭で動作している様子