



六甲おろし



チームの目標

■ はやしい救助





早くするポイント

- ➡ ・ 災害の発生
- ➡ ・ 状況、被害の確認
- ➡ ・ 対処方の策定
- ➡ ・ 実行



早くするポイント

- ➡ ・災害の発生 → 予防、予測
- ➡ ・状況、被害の確認 → 迅速、多様な収集
- ➡ ・対処方の策定 → 柔軟な手段
- ➡ ・実行 → 正確な操作

災害発生

被害状況確認

作戦立案

作戦実行

解決



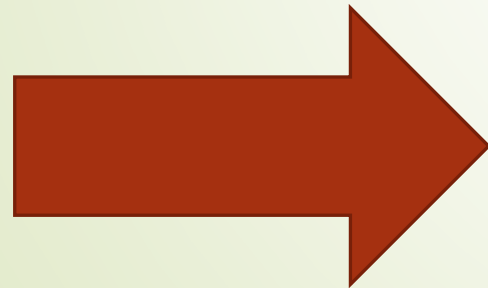
状態の行き来を最適化するには？

- 出来るだけ多くの情報を集める事
 - 最適な手段を選ぶことが出来る事
- 



状態の行き来を最適化するには？

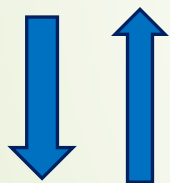
- 出来るだけ多くの情報を集める事
- 最適な手段を選ぶことが出来る事



**情報共有システムと
収集による最適な配置**

情報共有システム

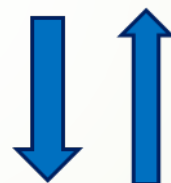
情報共有サーバ



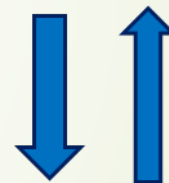
1号機



2号機



3号機



4号機

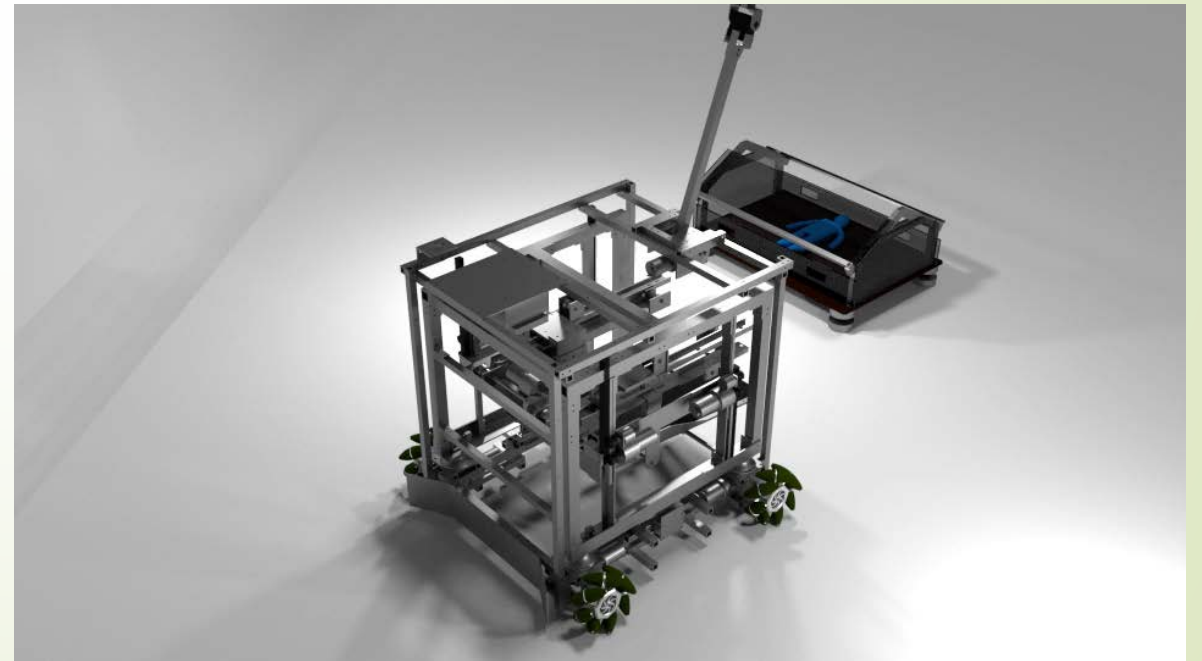
情報共有システム



各ロボットが収集した全情報を共有可能

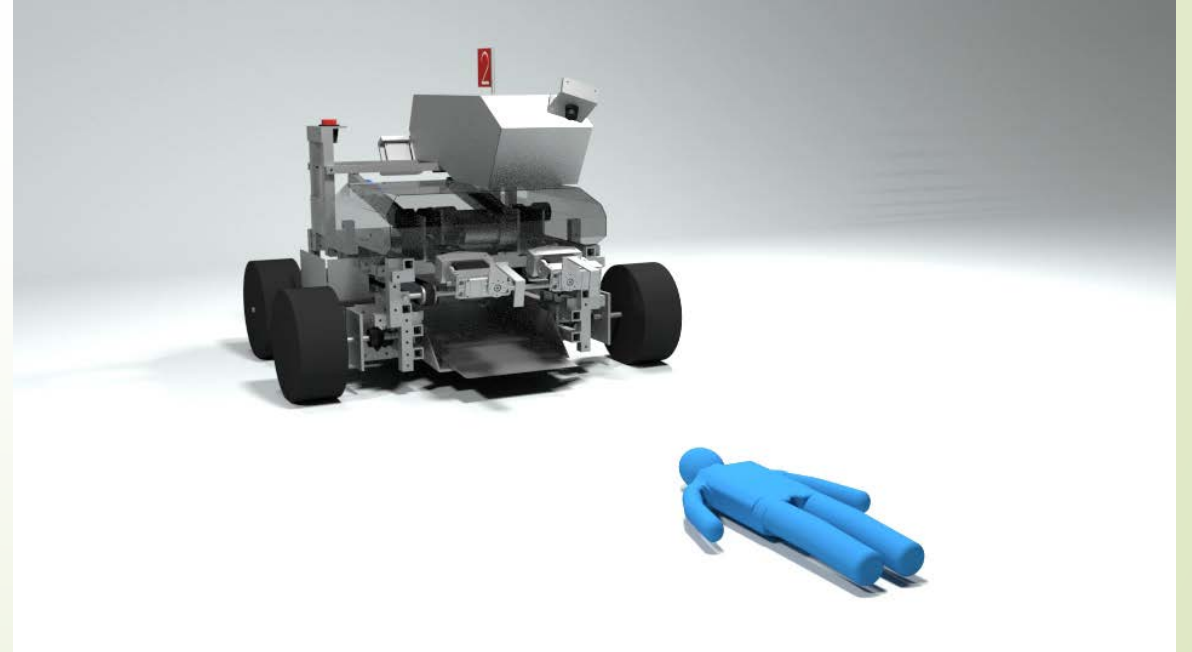
1 号機

- 柔軟な移動が可能なメカナムホイール
- 3 自由度の角度調整、
2 自由度の位置調節が可能なベルトコンベア



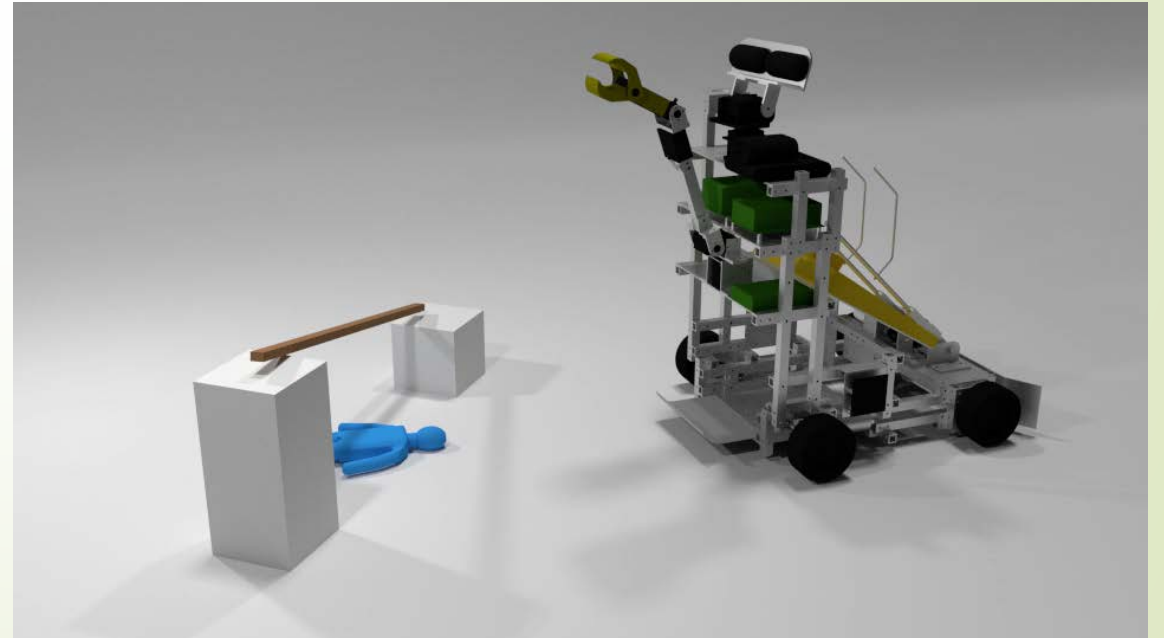
2号機

- 高速移動と高自由度カメラ
- マスタースレイブによる直感的で正確な操作



3号機

- ➡ Oculus Riftによる立体映像
- ➡ 多自由度アームによるガレキ除去



4号機

- 機構を最小限に抑えた小型情報収集機
- カメラによる他機体の救助補助
- ガスセンサによる環境測定





全要救助者救出を目標に頑張ります

