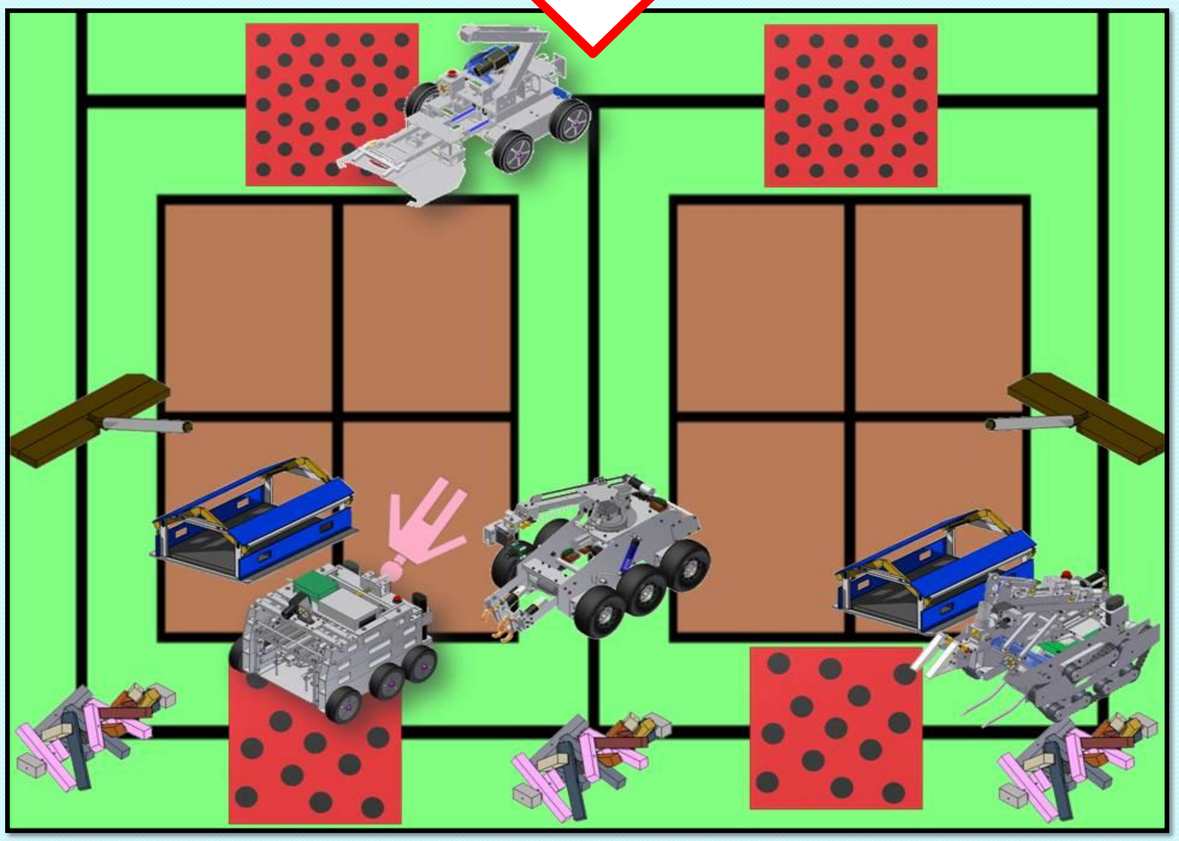
1号機

フォークリフト型救助機構で
家ガレキ内のダミヤンを救助

2号機

ダミヤンを機体内部に収容し、
安全に救助・搬送

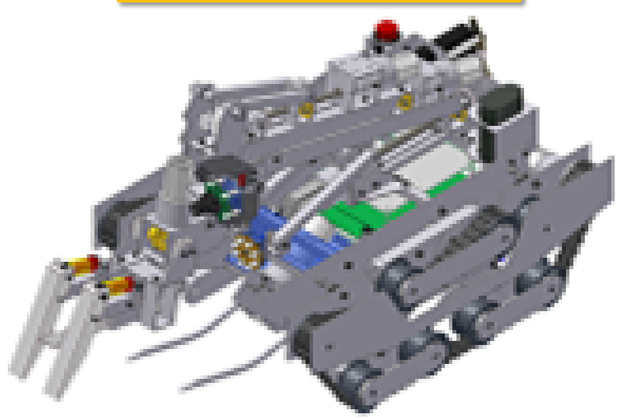
探査した情報をもとに
フィールドマップを作成



3号機

旋回するカメラアームで
フィールドを広範囲に探査

4号機



2種類の撤去アームで
ガレキを撤去

マップ製作で
二次災害ゼロへ

MS-R

K.I.T. 金沢工業大学