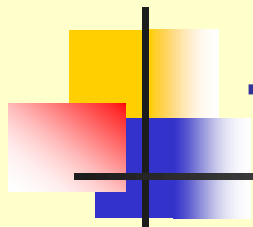


兵庫県立大学ロボット研究会

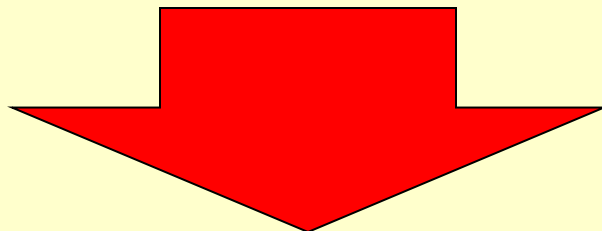


@兵庫県立大学 ロボット研究会

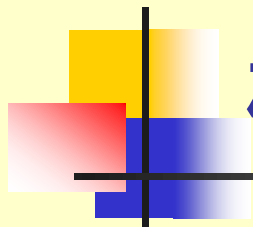


チームコンセプト

- オペレーターの操作負担軽減
 - より多くの救助を可能に
- 機体の簡素な機構
 - 機体トラブルを抑える
- 現場への素早いアプローチ
 - 操縦時のストレス軽減



迅速・安全な救助+操縦者の負担を軽減

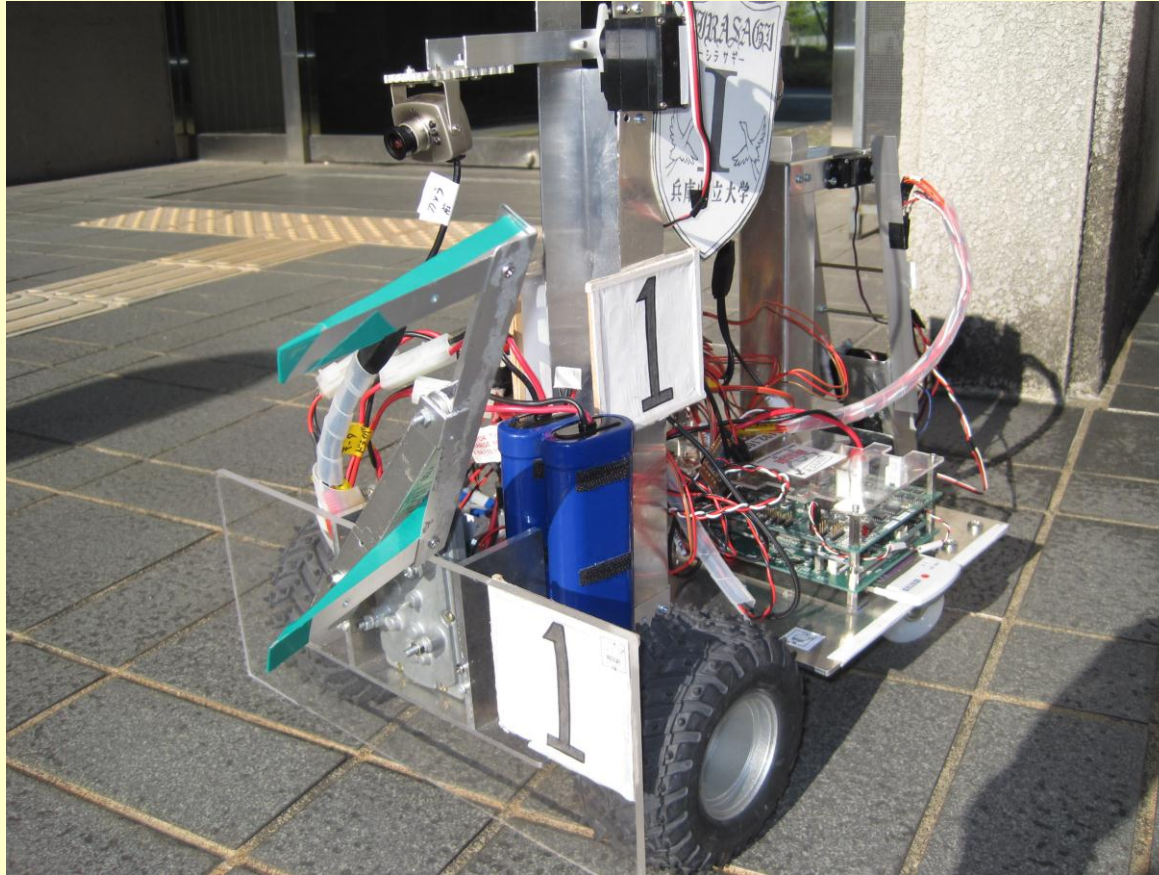


機体製作の方向性

目標：機体トラブルゼロ & 操縦者負担の軽減

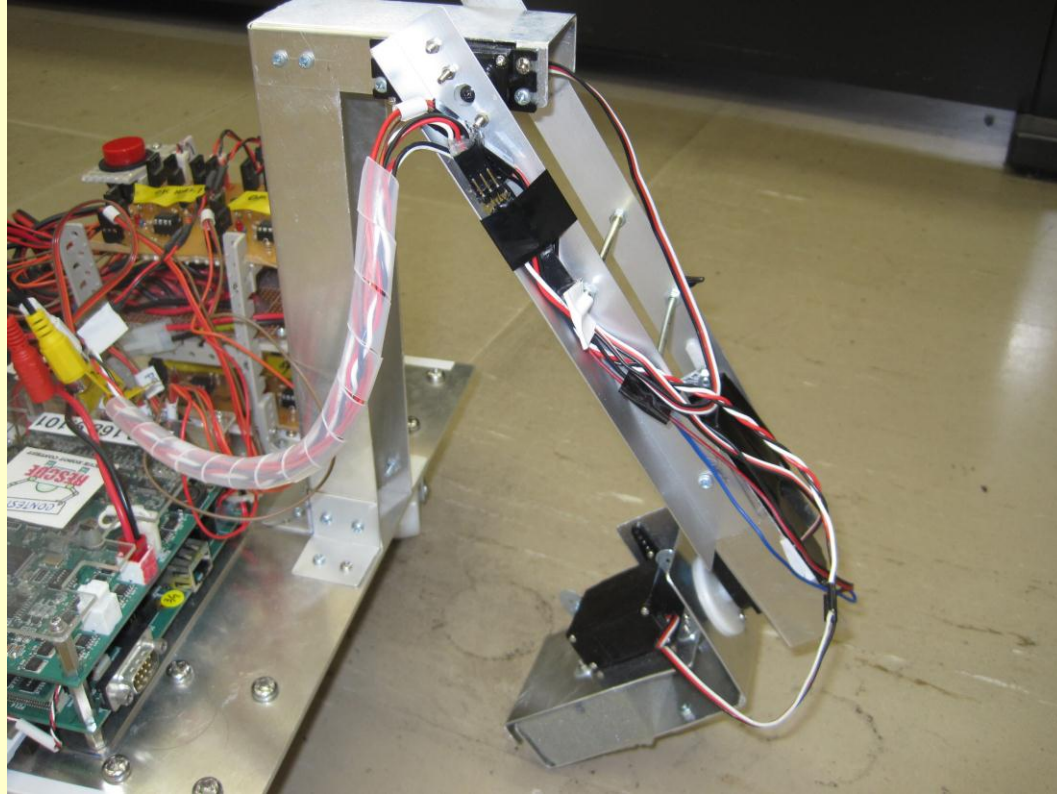
- 可動部品の減少
- 軽量素材の使用による高速化
- 2・4号機の連携による運搬・救助作業

一号機：路駆(ミチカケ)



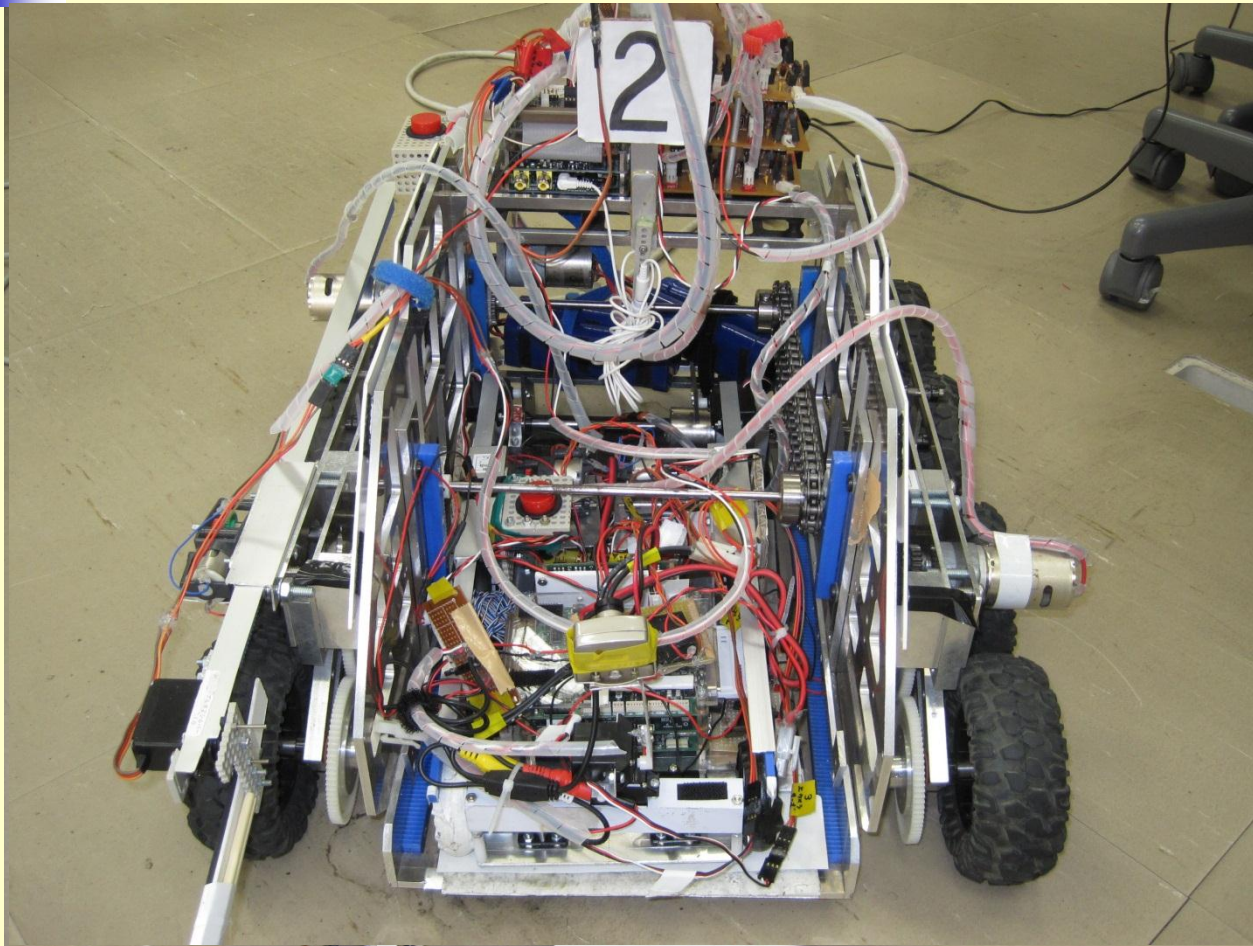
- ・倒柱ガレキを起こすことのための跳ね上げブレード
- ・小回りが可能な2輪+キャスタによる移動方式

一号機：路駆(ミチカケ)



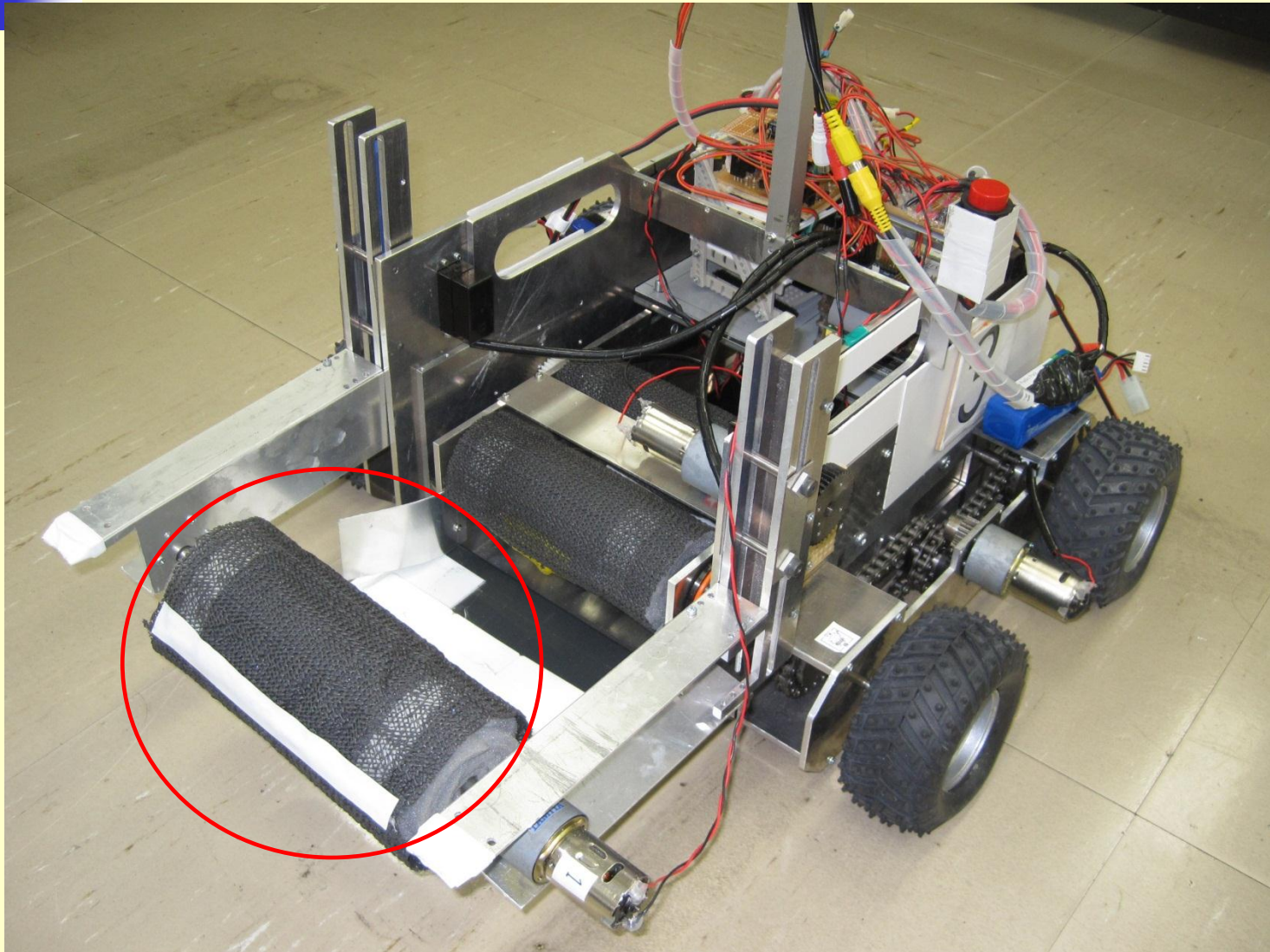
ガレキ除去用アーム

二号機：稲羽（イナバ）



- ・4号機を内部に収納、搬送し、連携して救助活動を行う
- ・L字型アームにより特殊ガレキの壁を内側からはずす

三号機：救舞（キューブ）



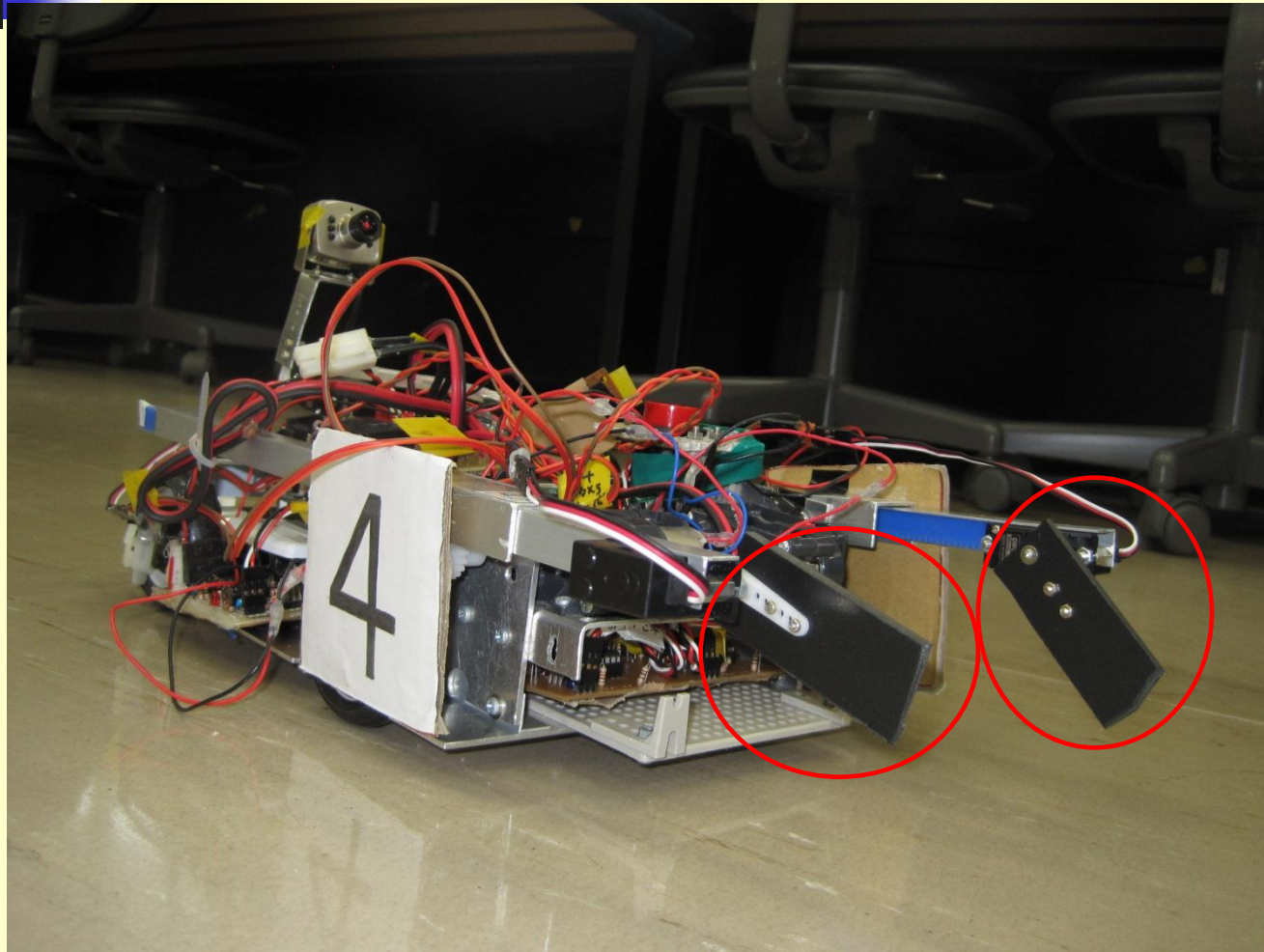
ダミヤン救助のためのスポンジローラ+箱型ベッド

三号機：救舞（キューブ）



スポンジローラによる救助

四号機:白兔丸(ハクトマル)



ダミヤン救助のための2本のアーム+2号機に収納可能な小型設計

四号機:白兎丸(ハクトマル)



救助の様子

**操縦者にも優しい
レスキュー活動**