

大工大エンジニア

Osaka Institute of Technology
Monolab. Robot Project

全方位カメラ

4号機以外の全機体に取り付けている。
上から見た映像を得ることにより瞬時に
周りの状況を得ることができる。

瓦礫撤去機 1, 2号機 Alpha & Beta



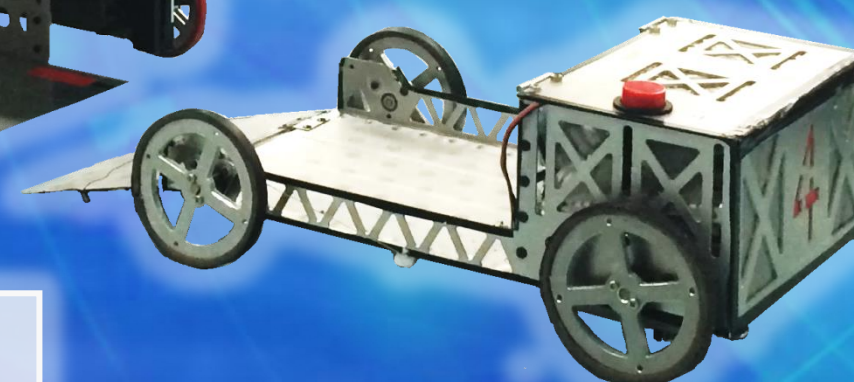
救助および搬送機 3号機 Gamma



救助および搬送機 5号機 Epsilon



自律搬送機 4号機 Delta



1, 2号機

前方についているバンパーとアームにより
様々な瓦礫の撤去を行うことができる。

3号機

子機として4号機を搭載した状態で
要救助者の救助を行い4号機を発
進させる。その後、別の要救助者の
もとへ向かい救助および搬送を行う。

4号機

3号機から発進したあと道にある白線を
たどり自律で要救助者の搬送を行う。

5号機

家屋が傾いていた場合でも、持
ち上げて水平にすることにより家
屋内にいる要救助者を迅速に
救助することができる。その後要
救助者の搬送を行う。