

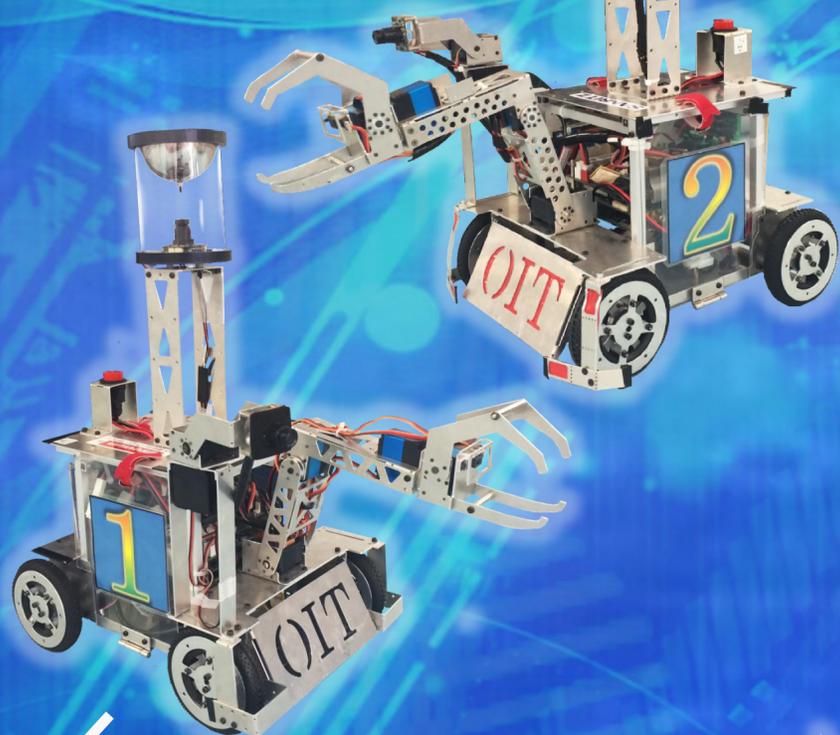
大工大エンジニア

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



1, 2号機
前方についで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。

救助および搬送機
3号機
Gamma



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。

救助および搬送機
5号機
Epsilon



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。

自律搬送機
4号機
Delta



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。