長湫ボーダーズ

愛知工業大学

搬送の優先順位を明確にし、救助活動を行う

探索機

情報収集用
カメラアームにより,
トリアージを行う.
また, マーカーの
搬送と設置を行う.

マーカー

トリアージ結果を
反映した色を灯すことで,
周囲の救助機に
搬送の優先順位を伝える.

救助機

全方位移動機構により,
狭い空間でも十分に
移動が行える.
多段式スライドベッドで
離れた場所から救助できる.

救助機

ロボット本体の
水平多関節アームを
マスタースレーブで
操縦することにより,
直感的な操作が出来る.

救助機

高さと角度を調節できる
エレベータ機構に救助機構を
載せることで,
要救助者が傾いている状態でも
救助ができる.