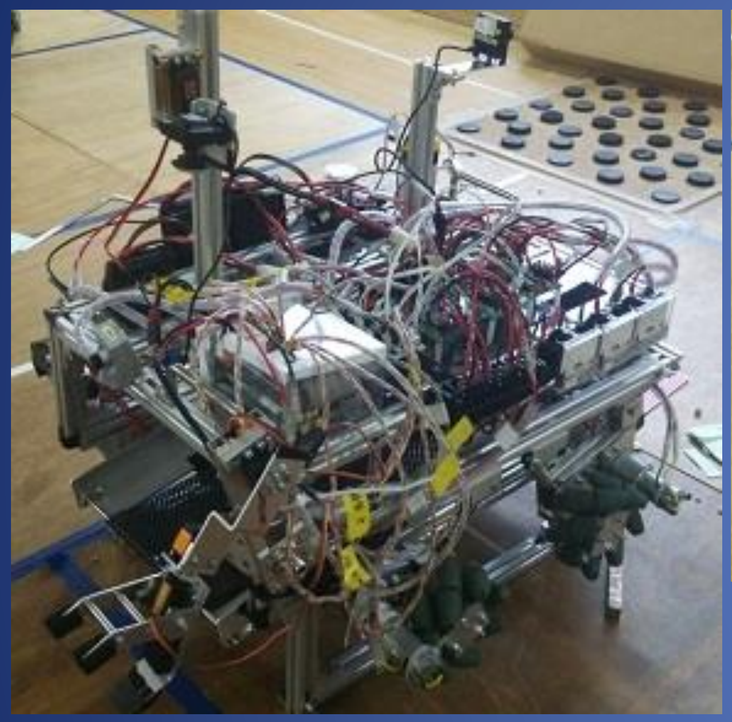
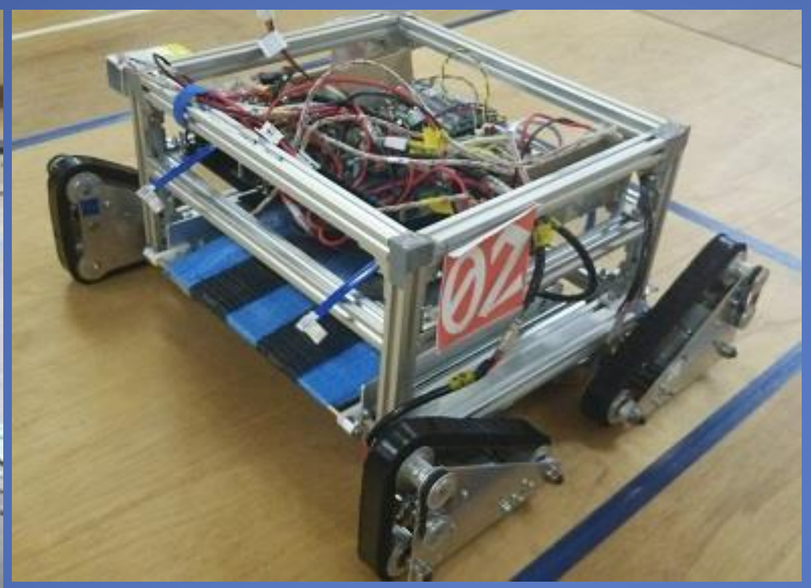
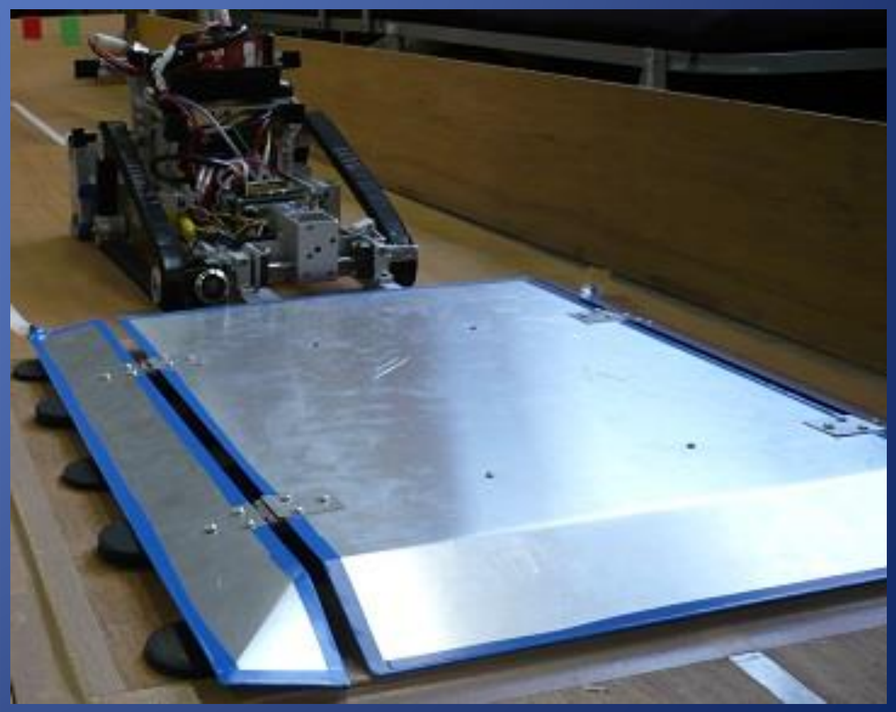
レスキューHOT君

近畿大学産業理工学部





ロボットの編成
左上:1号機「BELT」 ベルトコンベアでスムーズな救助
中央上:2号機「SPIDER」 可変するクローラで高さ・傾き両方に対応
中央下:3号機「HOOK」救助アームで狭い空間に対応
右下:4号機「BRIDGE」橋をかけて他のロボットの移動をサポート

要救助者との意思の疎通で
「やさしい救助」を目指します