



OSAKA
INSTITUTE OF
TECHNOLOGY



大工大エンジニア

大阪工業大学 モノラボ ロボットプロジェクト

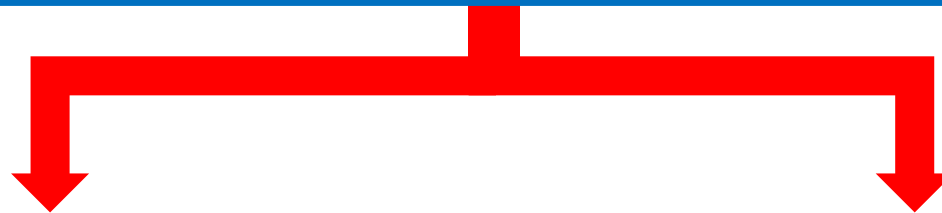
チームコンセプト

「いつでも どこでも だれでも
ベストパフォーマンス」

大工大は今年これやります！

だれでも

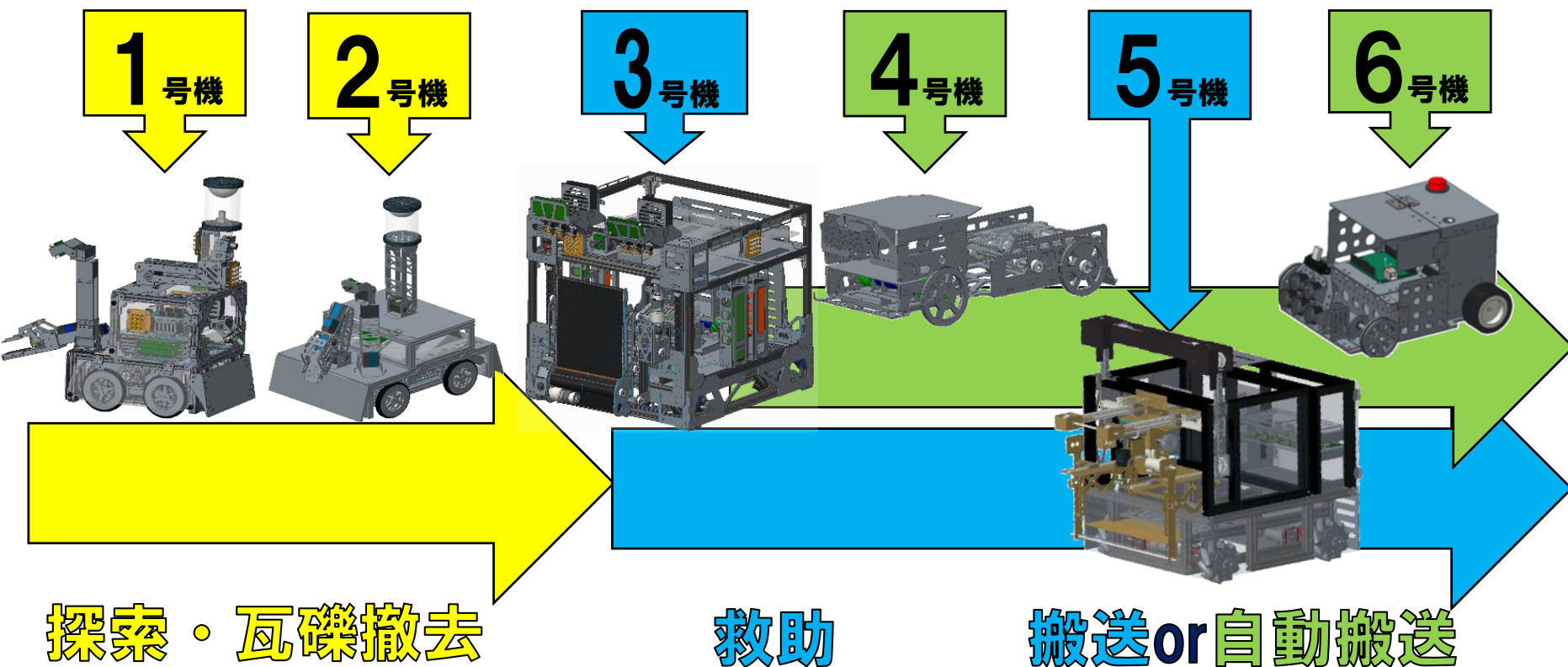
操縦ミスや混乱を減少できるシステムの開発



半自動救助システム

情報伝達システム

救助機体の紹介



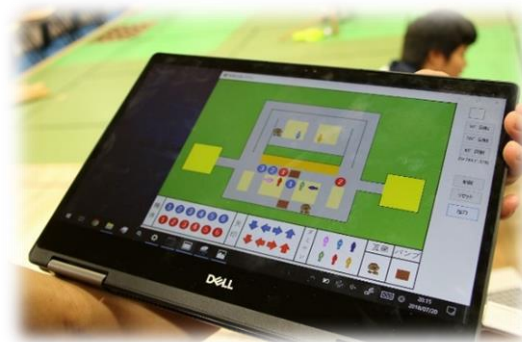
本大会最多**6**台の機体!!

大工大エンジニア 今年度 **アピールポイント**

半自動救助システム



情報伝達システム



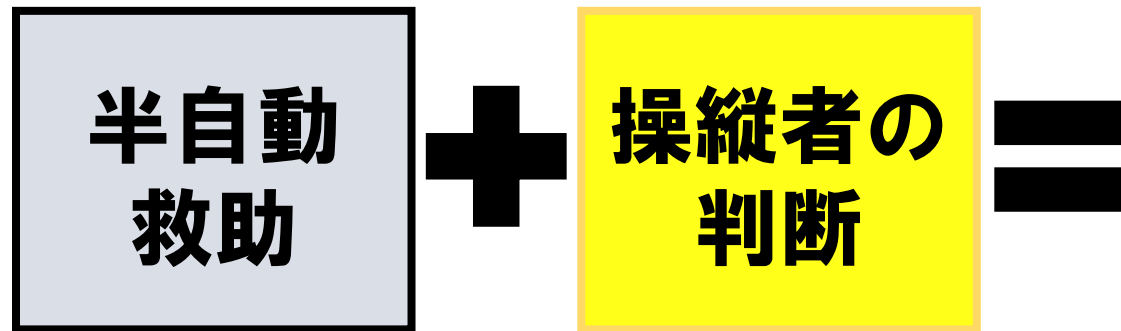
“全自動”ではなく“半自動”救助を
選んだ理由

いつでも

どこでも

だれでも

ベスト
パフォーマンス



災害現場で、最後に判断するのは
“ロボット”ではなく“人”！！

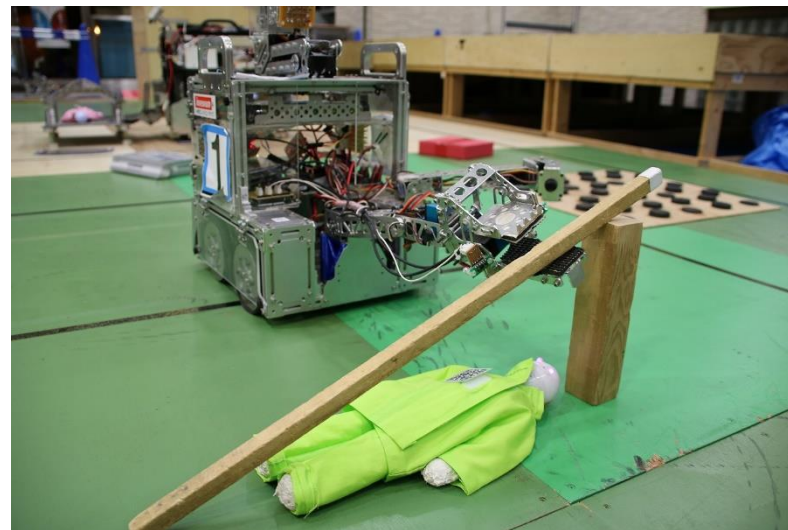
半自動救助システムの紹介 Part1

◎瓦礫撤去アーム自動位置決め

センサを用いて、瓦礫の取りやすい位置に
アーム・ハンドを自動で調節する



瓦礫の位置を見て
位置調整するセンサ



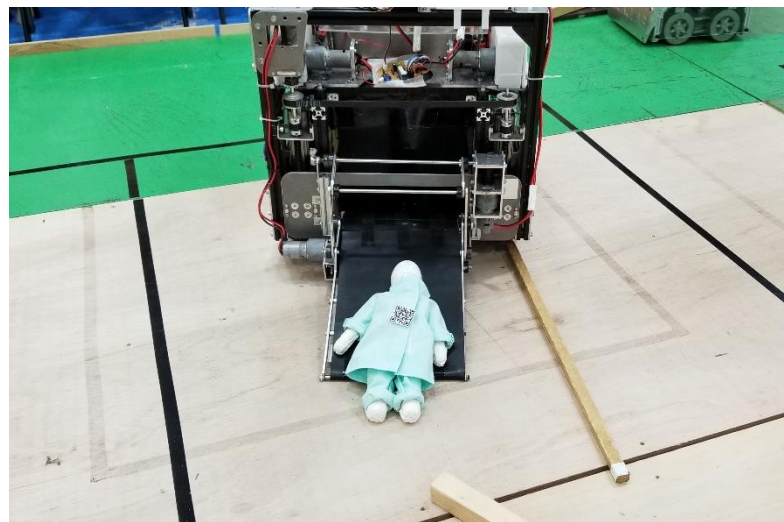
半自動救助システムの紹介 Part2

◎救助機構自動位置決め

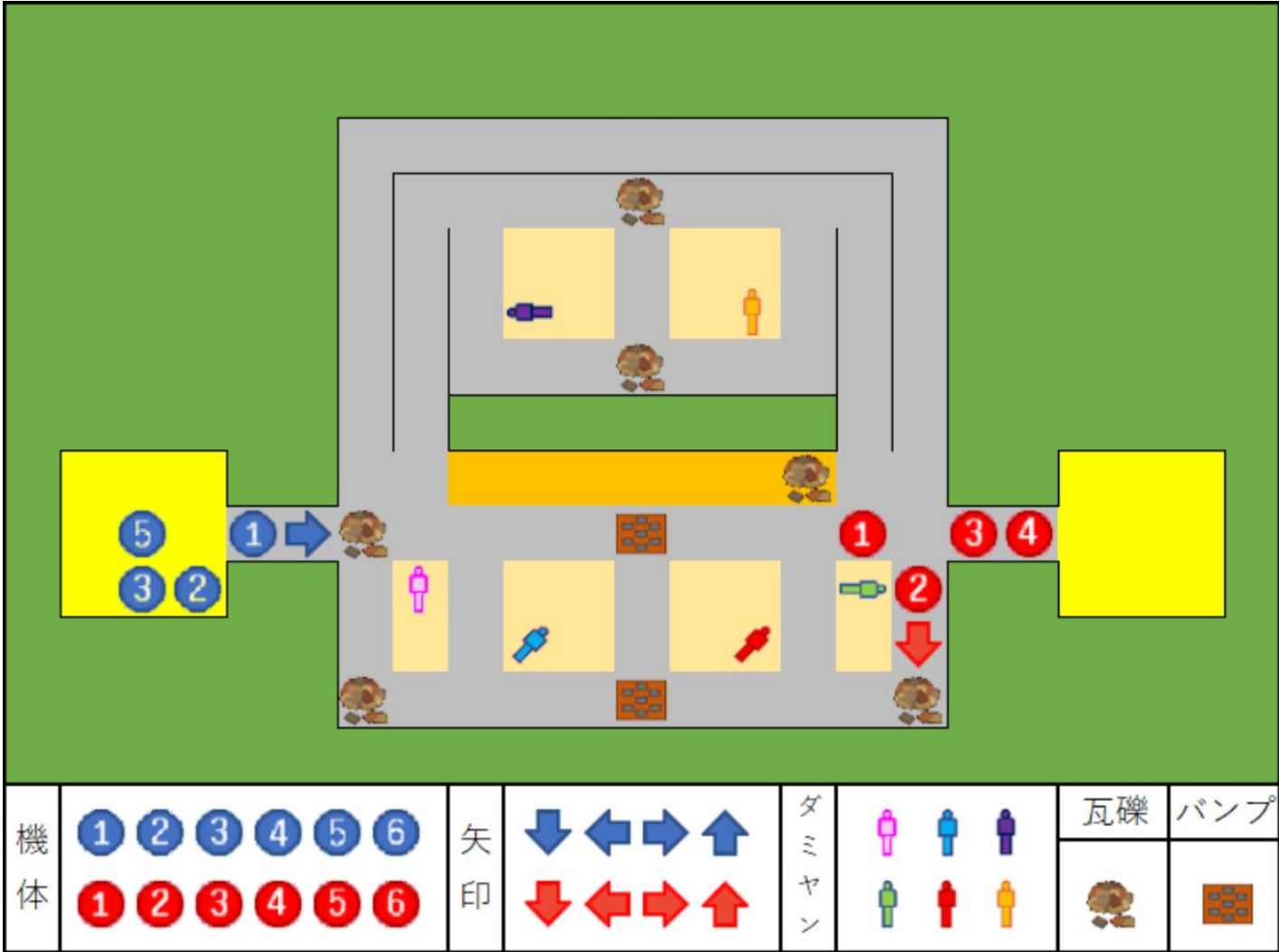
カメラを用いて、要救助者を救助しやすい
位置に自動で機体を合わせる



要救助者を見て
位置調整するカメラ



情報伝達システム



大阪工業大学 モノラボロボットプロジェクト 大工大エンジニア



いつでも どこでも だれでも
ベストパフォーマンス