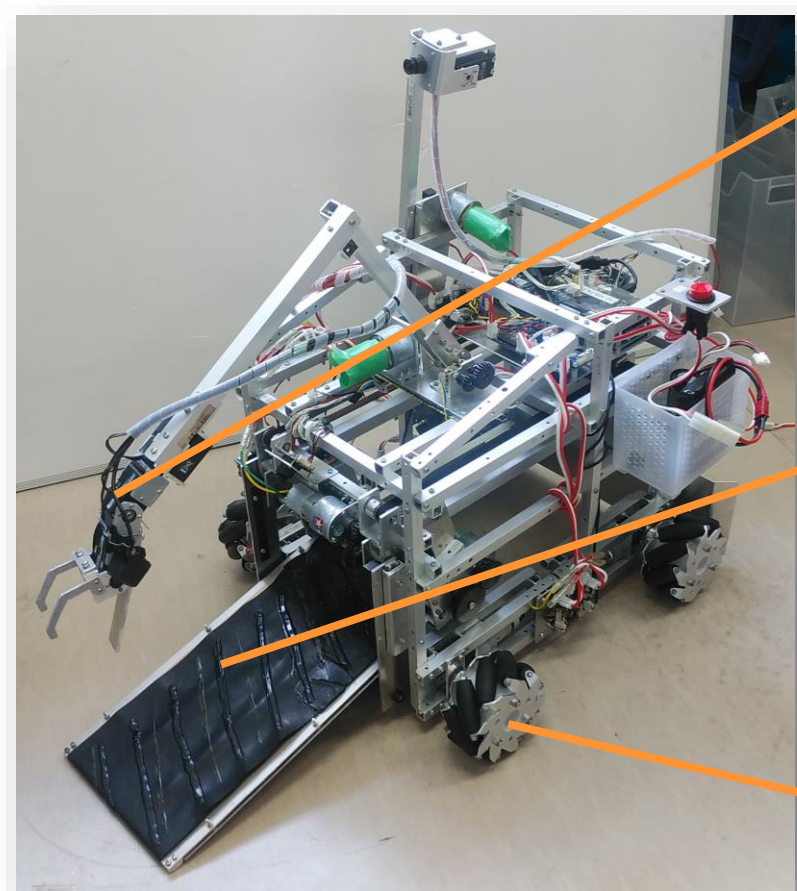




神戸大学ロボット研究会 六甲おろし

1号機 (アルゴ)



ハンド

3自由のハンドと上下方向の大きな可動域で複雑なガレキも処理

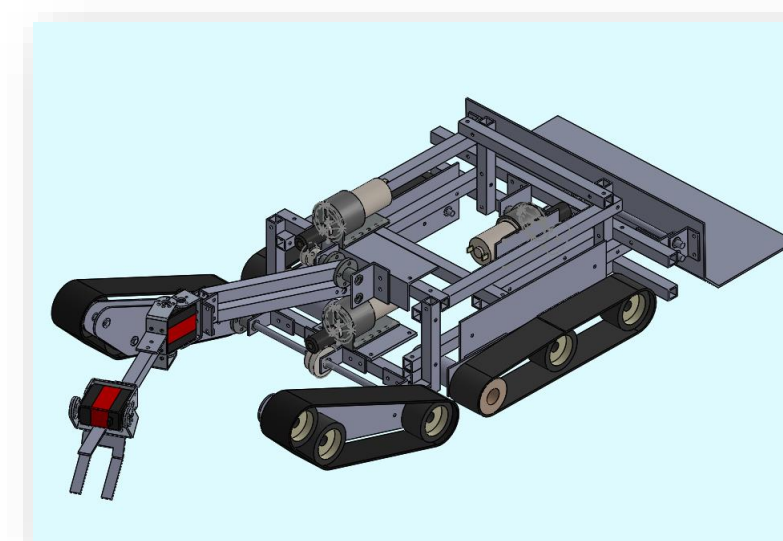
ベルトコンベア

前に出ながらベルトが回転してダミアンを救出
余計な振動を与えない

メカナムホイール

前後・右左折のみならず左右移動や旋回ができ、位置取りが容易に

2号機 (シグナス)



今大会に出場させる予定であったが、新型コロナウイルス感染症に伴う活動制限・製作の遅れにより出場を断念

新型コロナウイルスによる厳しい状況が続きますが、

万全の準備と確実な救助

をモットーに、救助活動を行います。