

大工大エンジニア

大阪工業大学 MONOLAB. ロボットプロジェクト



「いつでも どこでも だれでも
ベストパフォーマンス」を披露します!!

- 1号機 暗室探査に長けた、ライトとカメラ
モジュール、閉所での救助を可能
にするベルトコンベアを搭載
- 2号機 クローラによる悪路走破
フィールドを見渡せる全方位カメラ
- 3号機 超音波センサを用いて、
自律走行を行うことで、
操縦者の負担を減少させる。