

# とくふあい！

## 徳島大学ロボコンプロジェクト



どんな場面でも安全で、  
信頼のおける救助を目指します！

1号機「ハーベスト ACT2」パンタグラフ機構で3号機から要救助者を受け取り、自動操縦機能を用いてゴールまで搬送します。

2号機「vortex」 垂直多関節アームと最新の支援物資配置機構により、要救助者を丁寧に救助します。

3号機「剣Mk. II」クローラーで階段を走破し、フロアBの救助者を安全に1号機に渡します。

4号機「AKeCHI」フロアの搜索を真っ先に行い、ほかの機体に情報を共有します。