

六甲おろし

神戸大学



役割分担をしたロボットで、
メリハリのあるレスキュー活動を目指します

- ・ 1号機 「コーカサス」
クローラーを採用し、2階を担当します。
- ・ 2号機 「アルゴ」
メカナムホイールのコンパクトな動作で1階を担当します。
- ・ 3号機 「スカウト」
1・2号機の視覚支援、救援物資の提供を担当します。

これらをオリジナル制御ソフト「Wimm」で操縦します。