

救命ゴリラ！！

大阪電気通信大学 自由工房



ダミヤンを安全に素早く救助することができるよう
迅速な情報収集に基づく的確な救助作業を心掛けます。

一号機は独立したサスペンションにより階段での減速を最小限に抑えます。

二号機は優しい搬送を実現するために駆動輪を千鳥状に配置しています。

三・四号機は共通のコアユニットと取り替え可能な駆動・作業ユニットが救助の柔軟性を上げ、操作も共通化されておりオペレーターの負担軽減に繋がりました。