

MONOLAB. ROBOT PROJECT

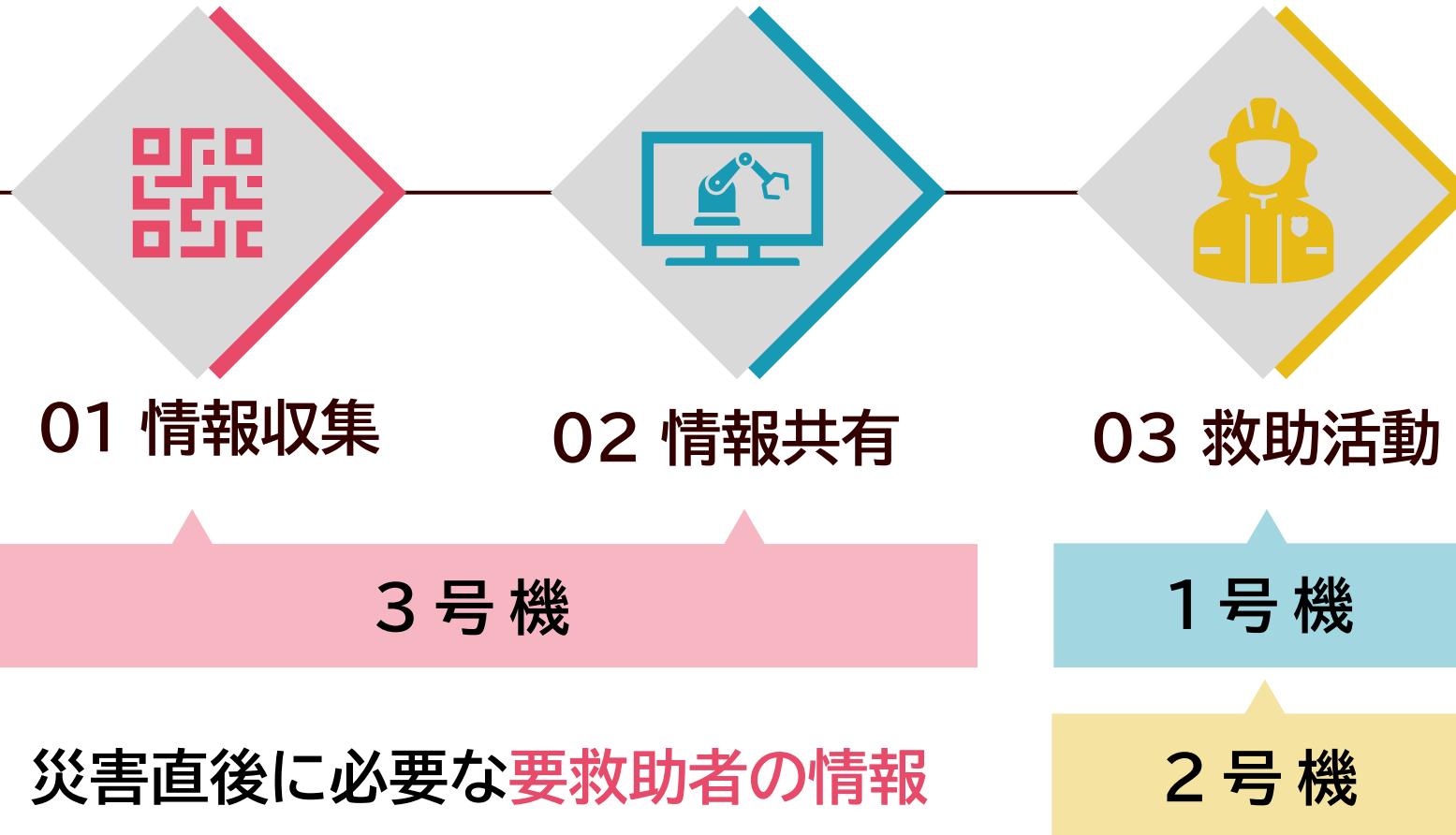
大工大エンジニア

スピーカー 内藤千結



Osaka Institute of Technology

救助までの流れ & 各機体の役割



チームコンセプト

Team Concept

\ 3つのAで /
ベスト
パフォーマンス

- 1 いつでも **Always**
- 2 どこでも **Anywhere**
- 3 だれでも **Anybody**

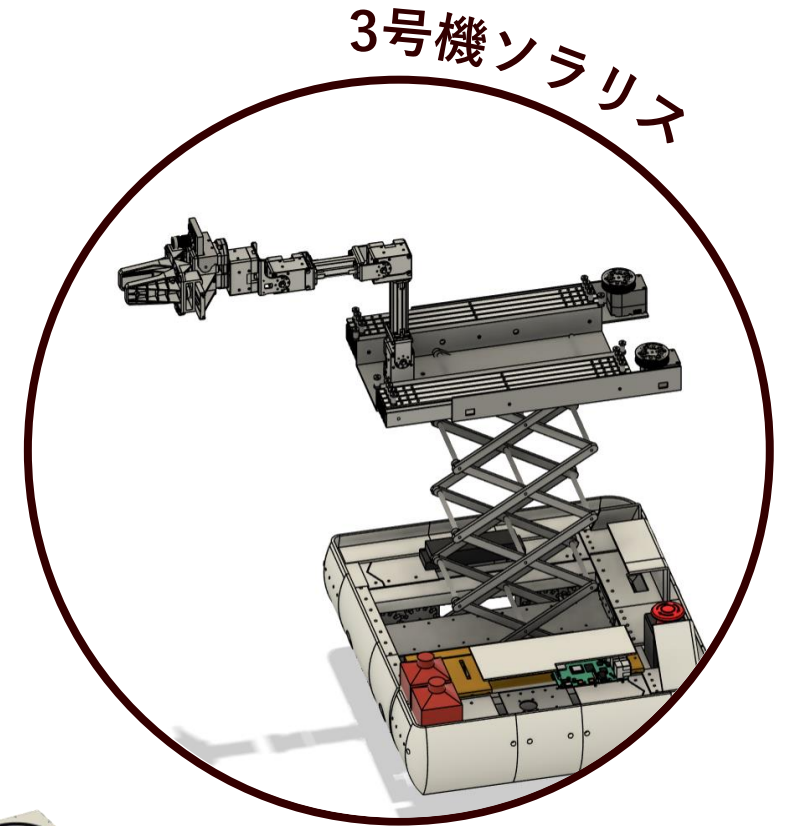
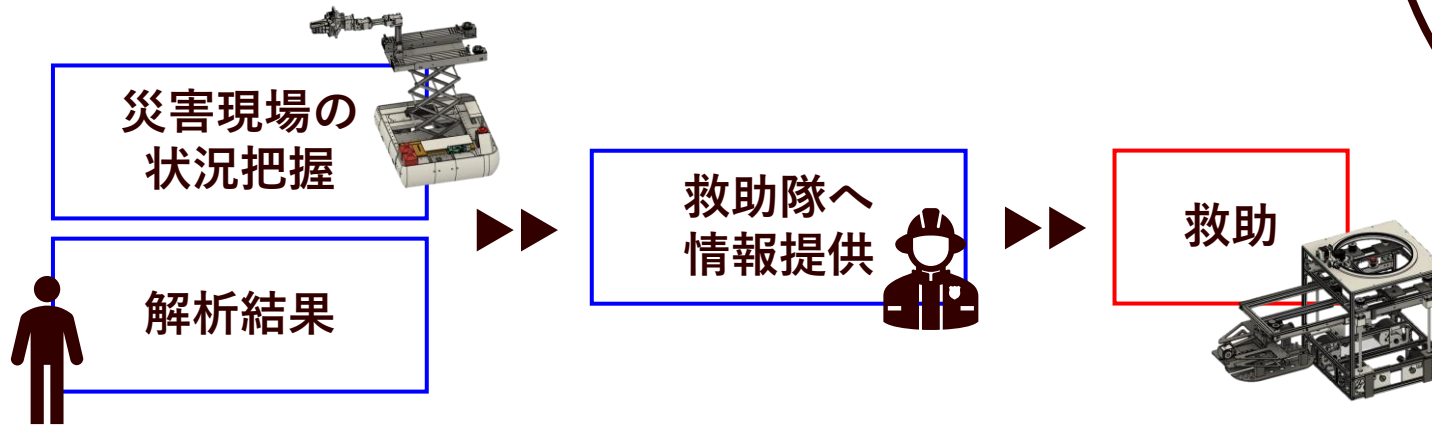


Osaka Institute of Technology

1 いつでも *Always* 救助に向かえる体制作り

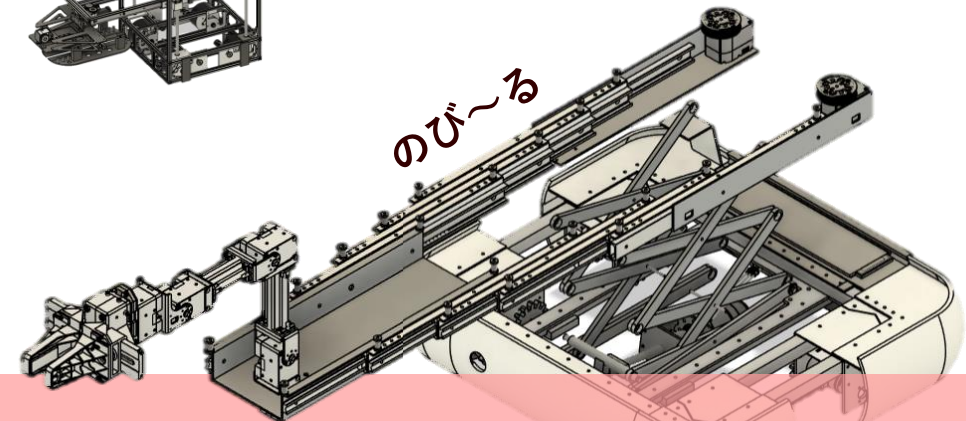
3号機：ソラリス

容態判定、音声解析、支援物資提供
がれき撤去、ガス栓タスク



2 どこでも *Anywhere*

3 だれでも *Anybody*



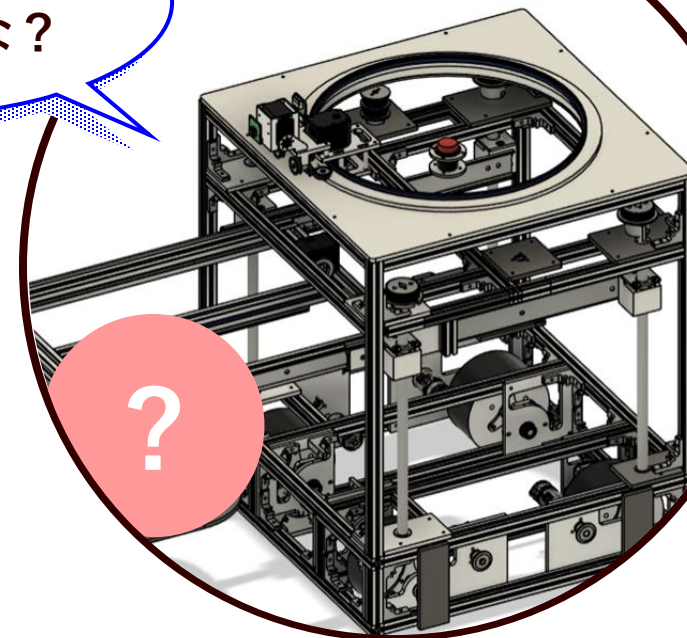
1 いつでも Always

2 どこでも Anywhere 救助を可能に

1号機：ソテル

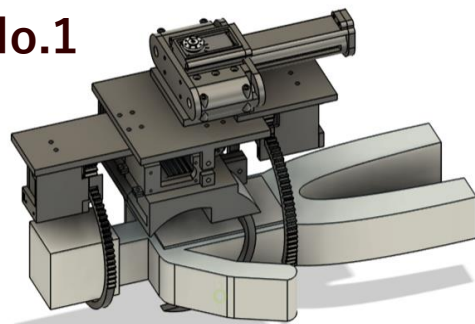
災害現場の状況に応じた
適切な救助機構に取り換える

どの救助機構が
出てくるかな？

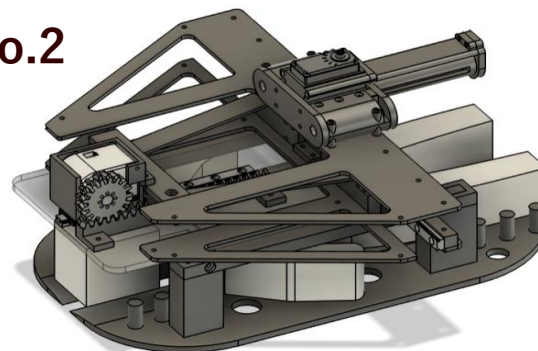


3つの救助機構 ▶▶▶

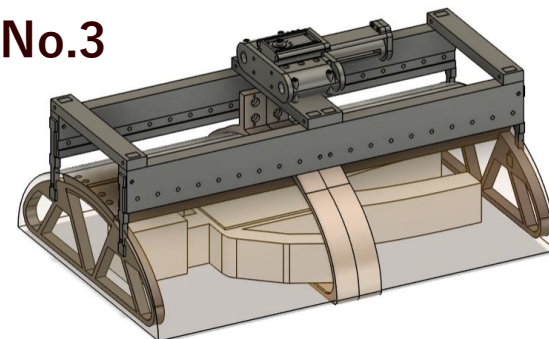
No.1



No.2



No.3



3 だれでも Anybody

1 いつでも Always

2 どこでも Anywhere
救助を可能に

2号機：ソテリア

階段を走破

→2階のダミヤンを救助・搬送

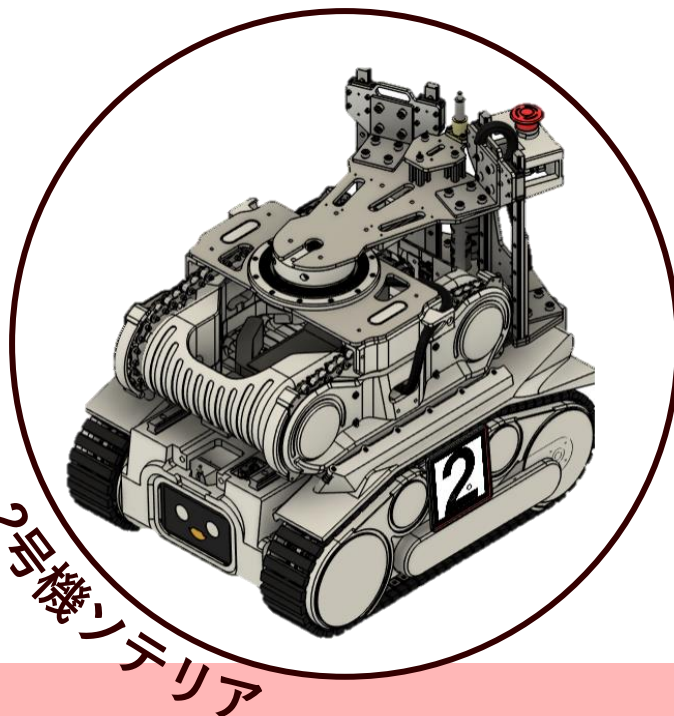
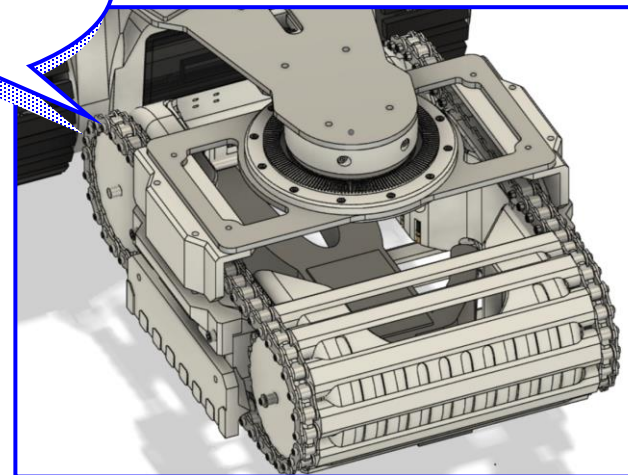
シャッターをダミヤンの下に滑り込ませる

ダミヤンの周りにはクッション

→優しく包み込むように救助

3 だれでも Anybody

大型救助機構
マシュマローラ



1 いつでも Always

2 どこでも Anywhere

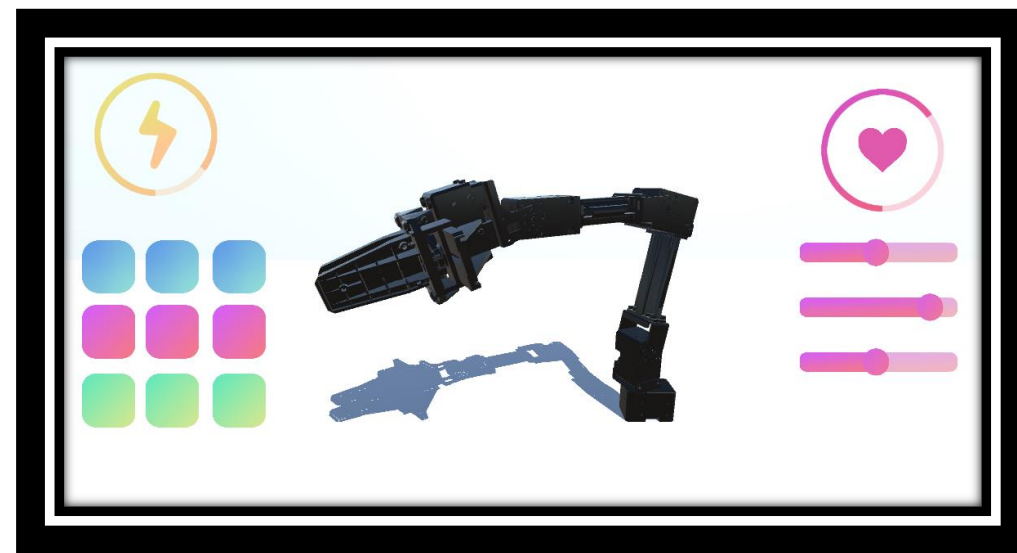
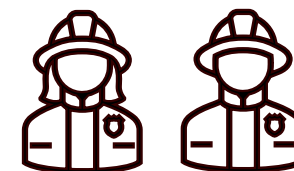
3 **だれでも** Anybody
簡単に操作

3号機：ソラリス

ロボットアームを**操縦者が
分かりやすく操作できる
見た目**で表示

視覚化してアームの挙動確認
→ 操作性の確保

アーム先端のカメラだけでは
操縦が難しい…



操縦者への表示画面

\ 3つのAで /
安全かつ迅速な
救助活動

