

# F u k a k e n

## 大阪公立大学高専 福祉科学研究会



役割分担した2つ機体を使って  
柔軟性の高いスムーズな救助を目指します！

### 1号機「ヴォイド」

クローラーを用いて、どのような状況でも救助活動を行えます。  
また、水平を保つアームで搭載し、安定した救助を行います。

### 2号機「ムーブ」

機動力の高いメカナムを使い、ガレキを素早く除去します。  
ラックアンドオピニオンを使いよりカメラからの多くの情報を  
集め、広範囲の監視を行います。