

# 六甲おろし

## 神戸大学



役割分担した頑強なロボットで  
早く、確実に、優しいレスキュー活動を目指します。

1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

2号機 「コーカサス」：  
クローラーを採用し、2階を担当

3号機 「スカウト」：  
1・2号機の視覚支援、救援物資の提供

4号機 「アレイニー」：  
あみあみ式救助機構とクローラーを備え、1・2階両方を担当  
これらをオリジナル制御ソフト「Wimm」で操縦します。