

大工大エンジニア

Osaka Institute of Technology

スピーカー 内藤千結

MONOLAB. ROBOT PROJECT

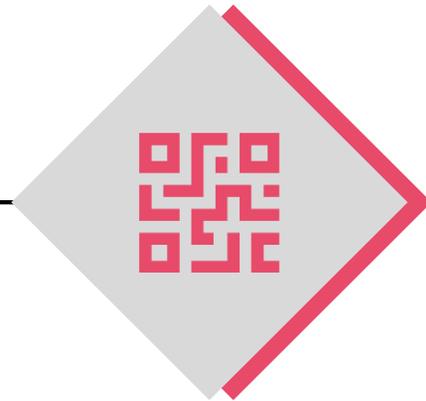
—— ベストパフォーマンス ——

1 いつでも Always

2 どこでも Anywhere

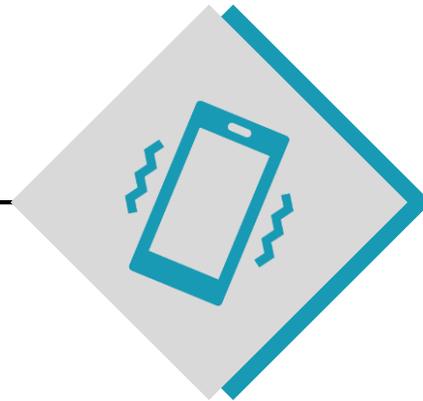
3 だれでも Anybody

救助までの流れ & 各機体の役割



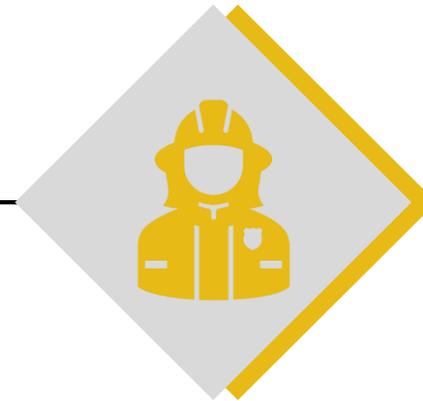
01 情報収集

3号機



02 情報共有

アプリ



03 救助活動

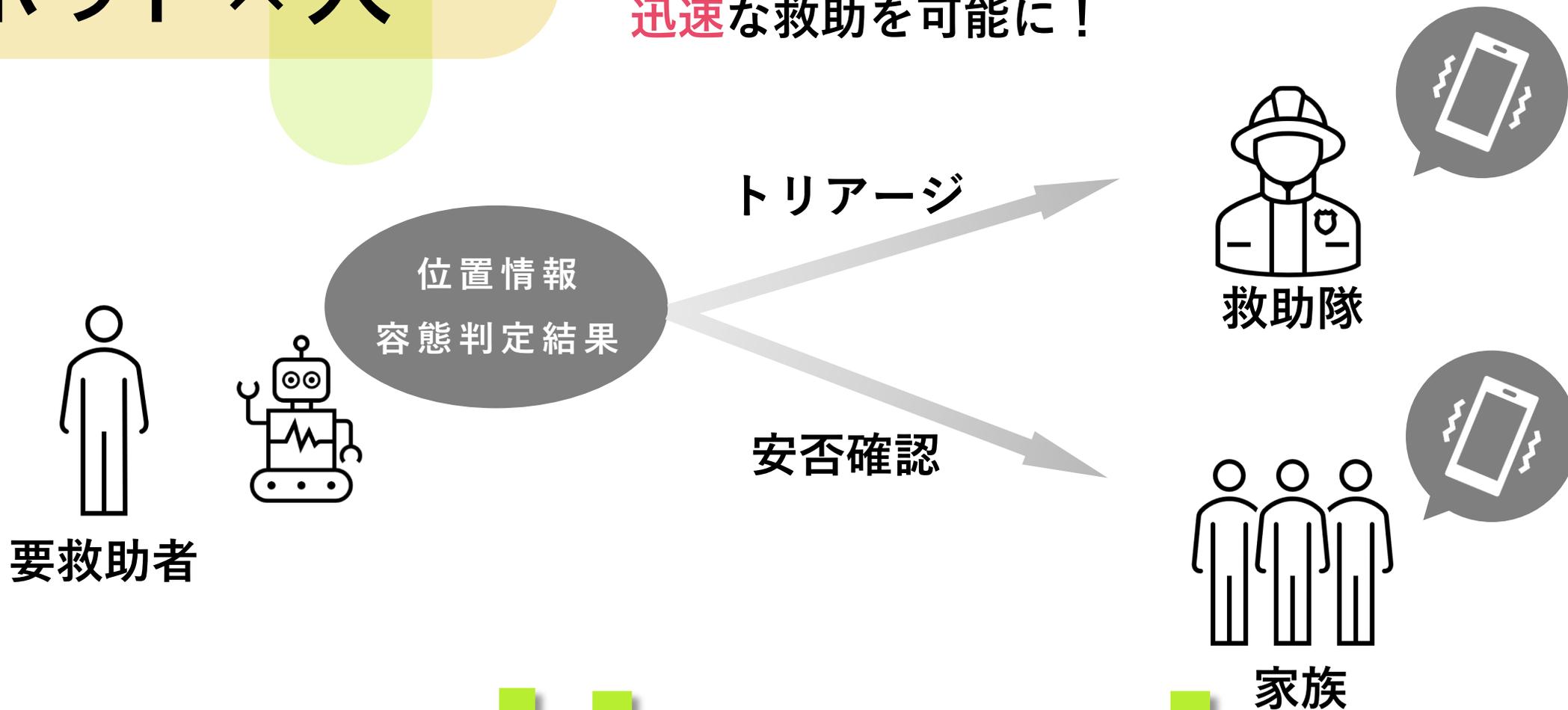
1号機

2号機

災害直後に必要なもの
要救助者の情報

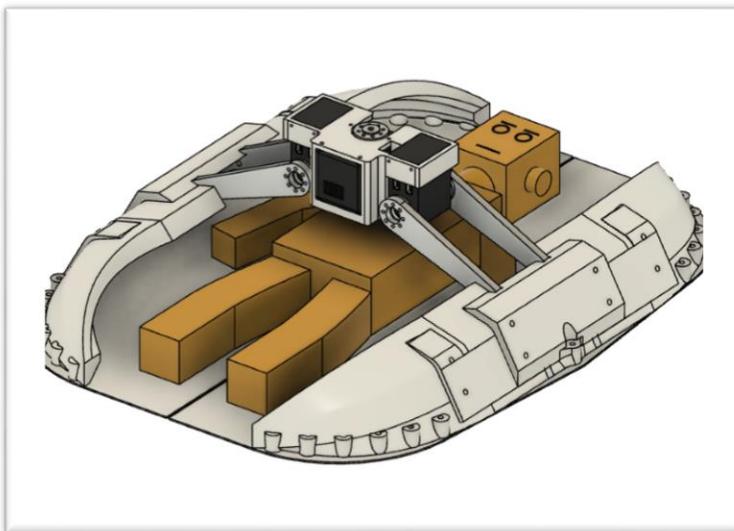
ロボット×人

救助に**優先度**をつけることができる
迅速な救助を可能に！

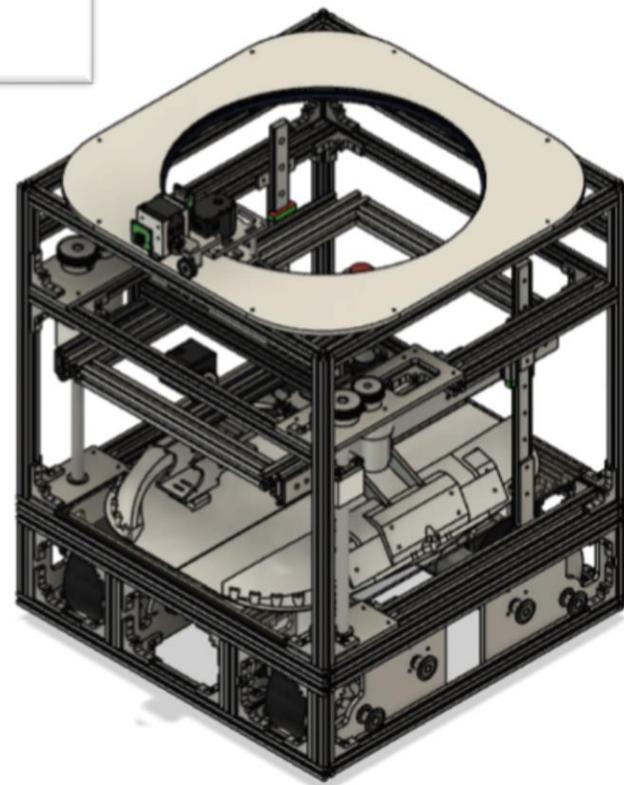


application

1号機：ソテル



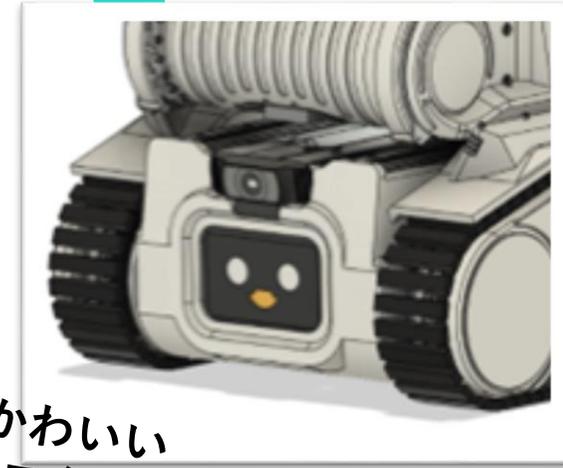
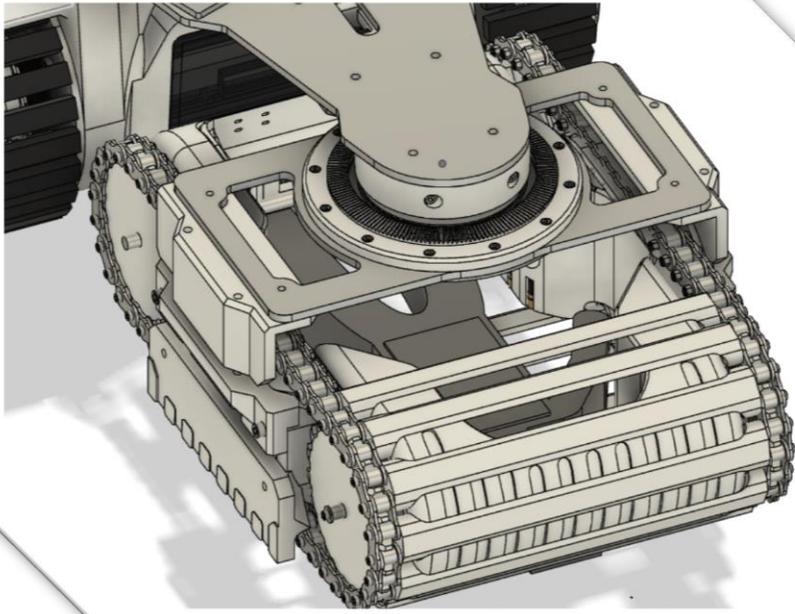
- 1階での救助活動を行う
- 360° 見渡せるカメラレール



Soter

2号機：ソテリア

大型救助機構 「マシュマローラー」

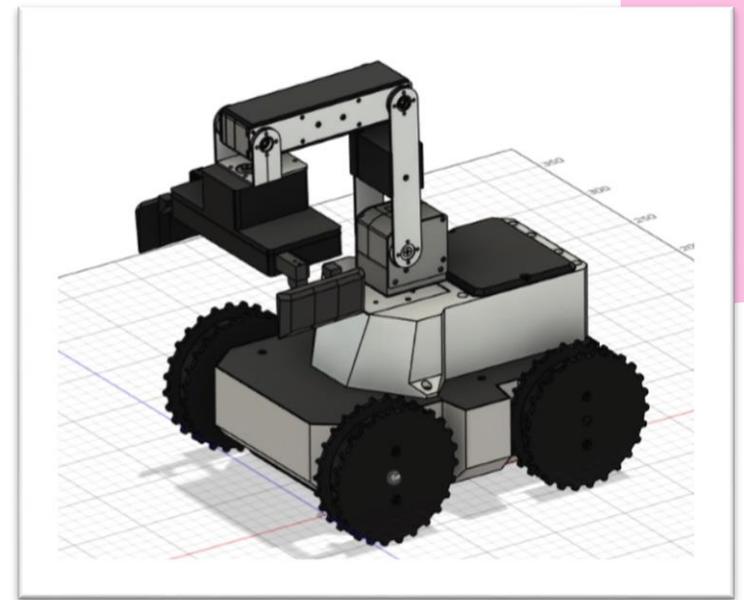
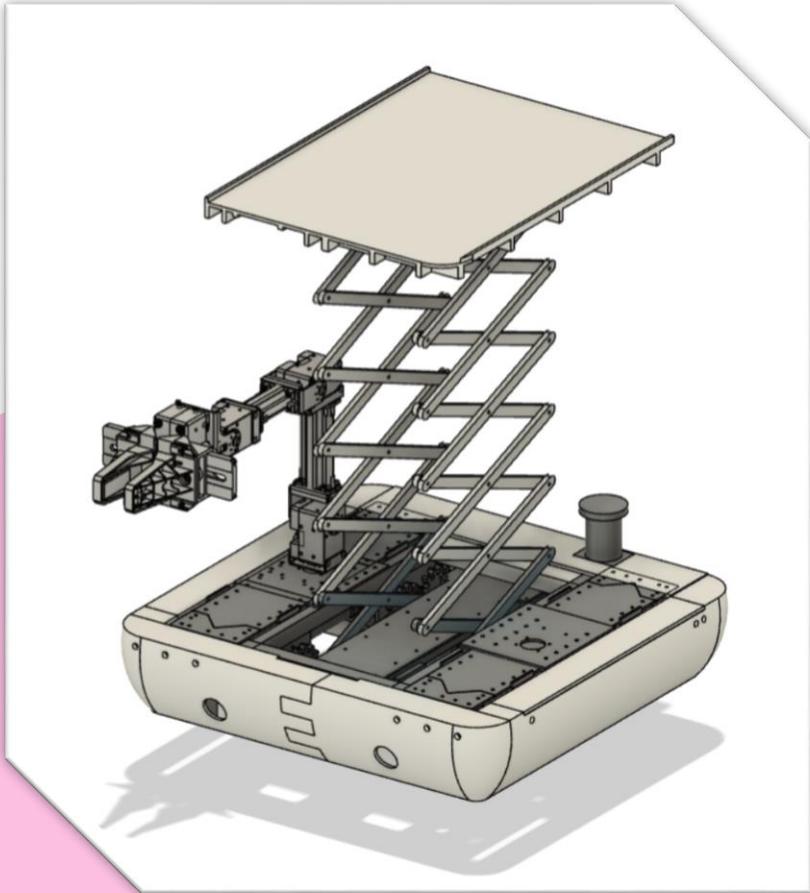


かわいい
モニター♡

- 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
- 機体全体には照明を設置
→ 暗所でも機体の明かりが見える、安心感

救助ロボット

3号機：アルカイド



- 探索用ロボット
- パンタグラフにより2階に直接アプローチ
- オブジェクトにより支援物資提供

alkaid

with polaris

＼ 刷新された機構で ／

安全かつ迅速に ダミヤンを救助

