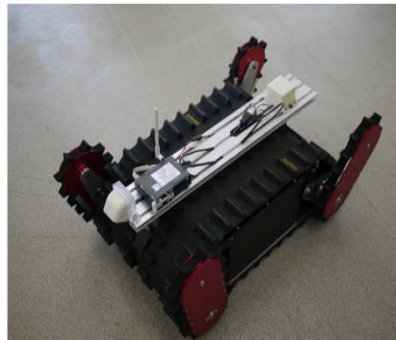


NEDO災害対応無人化システム研究開発プロジェクト
千葉工業大学 (株)移動ロボット研究所
小型高踏破性遠隔移動装置
狭隘空間先行探査型移動ロボット
Sakura「櫻」



NEDO研究計画
千葉工業大学 (株)移動ロボット研究所

①小型高踏破性遠隔移動装置の開発

- ・狭隘空間先行調査型移動ロボット
- ・重量計測器搭載型移動ロボット
- ・移動ロボット組込制御システム
- ・遠隔・自動充電システム
- ・遠隔除染システム

②汚染マッピング技術

- ・汚染マップ作成のためのインタフェース
- ・汚染状況マップ作成オフライン解析
- ・ガンマカメラ搭載メカニズム

狭隘空間 先行探査型 移動ロボット Sakura櫻

- **用途**
 - ・建屋内のモニタリング
 - ・圧力抑制室の保全状況
 - ・移動カメラロボット
 - ・狭隘空間での活動
- **基本性能**
 - ・52度の階段昇降
 - ・300mからの遠隔操作
 - ・稼働時間: 3h
 - ・プラグイン充電方式
 - ・長期間メンテナンスフリー

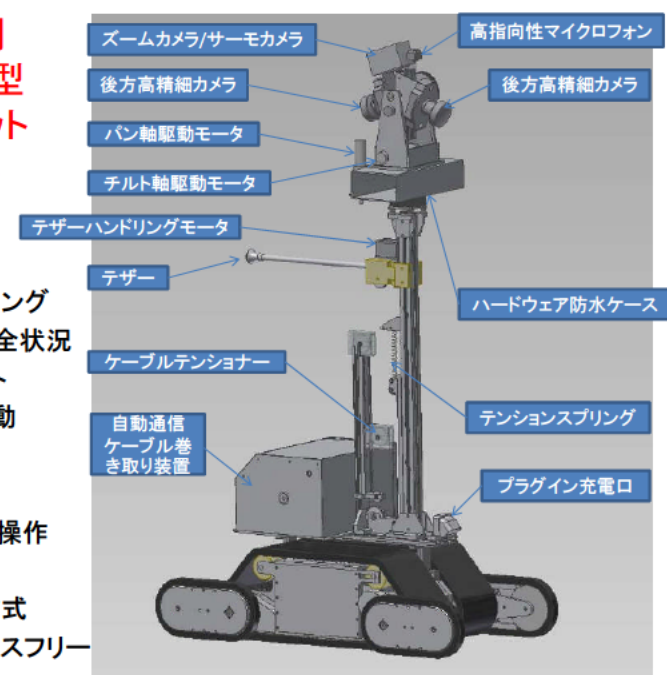
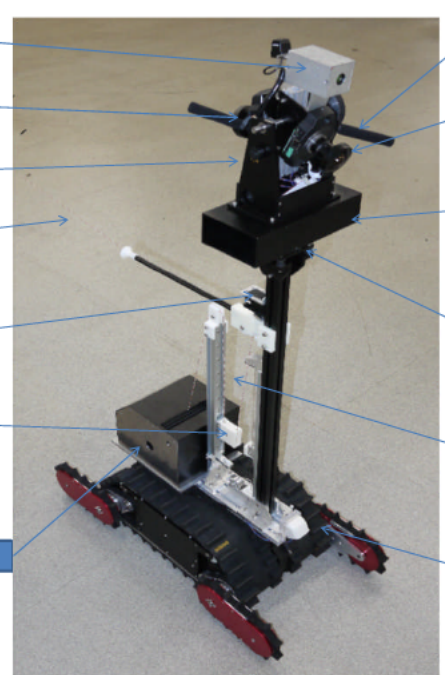


Diagram labels (clockwise from top-left):

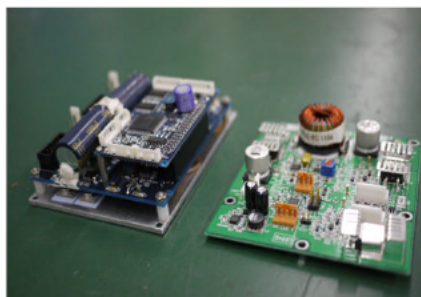
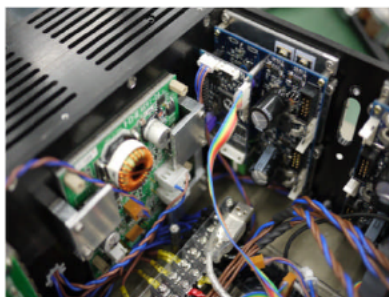
- ズームカメラ/サーモカメラ
- 高指向性マイクロフォン
- 後方高精度カメラ
- 後方高精度カメラ
- パン軸駆動モータ
- チルト軸駆動モータ
- テザーハンドリングモータ
- テザー
- ハードウェア防水ケース
- ケーブルテンショナー
- テンションスプリング
- 自動通信ケーブル巻き取り装置
- プラグイン充電口



Photograph labels (clockwise from top-left):

- ズームカメラ/サーモカメラ
- 高指向性マイクロフォン
- 後方高精度カメラ
- 前方高精度カメラ
- パン軸駆動モータ
- ハードウェア防水ケース
- テザー
- チルト軸駆動モータ
- テザーハンドリングモータ
- テンションスプリング
- ケーブルテンショナー
- プラグイン充電口
- 自動通信ケーブル巻き取り装置

プラグイン自動充電回路 新型モータドライバ/コントローラ



Sakura「櫻」開発協力企業

- 株式会社アイ・ディー・エクス

- 神奈川県川崎市多摩区宿川原6-28-11

- (株)菊池製作所

- 東京都八王子市美山町2161-21

- 有限会社 テクノクラフト

- 東京都町田市忠生1-27-11

- バンドー化学株式会社

- 東京都港区芝4丁目1番23号

