

サイバー救助犬 瓦礫に取り残された要救助者の搜索

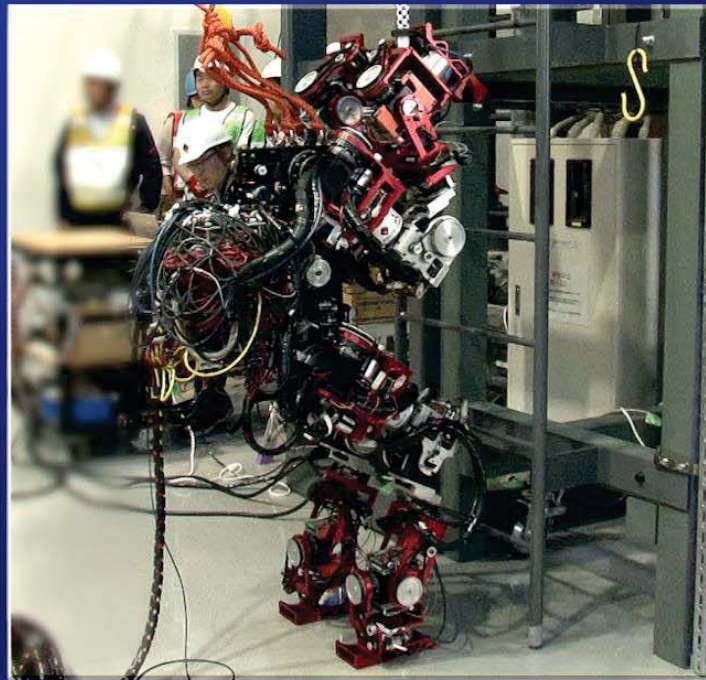


公開フィールド評価試験のポイント

- ・ 疲れのない軽量サイバースーツ
- ・ 救助犬の位置・運動のモニタリング
- ・ 救助犬からの映像伝送

脚ロボット

危険環境を移動し 力作業や精密作業を行う



公開フィールド評価試験のポイント

- ・ 垂直梯子の昇降
- ・ 安定化制御
- ・ 梯子上での作業

飛行ロボット

悪環境下でも安定に飛行し災害情報を収集



公開フィールド評価試験のポイント

- ・ 強風下の飛行（10m/s以上）
- ・ 豪雨下の飛行（約100mm/h）
- ・ 構造物隣接飛行（1m以下）
- ・ 水上離発着