

技術紹介シート (Seeds Index_2012)

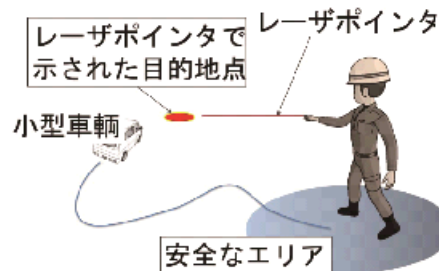
土砂災害時、二次被害を避けるために
遠隔操作可能な小型の自律走行車：
レスキューロボット技術

◆ 技術の概要

台風などの暴風雨下において、土砂崩れの危険がある斜面の様子や河川の様子を確認することは、避難の判断などを行うためにも重要です。本研究では、遠隔操作を簡単にするためのロボット技術である自律走行の導入、および泥濘地において車輪のスリップや沈みこみによる小型UGV（自律走行車）のスタックを避けるための車輪操舵技術の開発を行っています。



開発したUGV



レーザーポインタによる
目的地指示



自律走行実験

◆ 研究者情報



和歌山大学
システム工学部 システム工学科
機械電子制御メジャー

徳田 献一 講師

http://www.wakayama-u.ac.jp/files/00162425/si_2012.pdf

http://wakarid.center.wakayama-u.ac.jp/ProfileRefMain_2272.html

◆ 問合せ先

和歌山大学 産学連携イノベーションセンター
TEL : 073-457-7564

E-mail : liaison@center.wakayama-u.ac.jp