

飛行ロボットのデモシナリオ

- ① **遠隔地から機体制御**をし、**高速空撮**による画像取得と合わせ**リアルタイム画像伝送**
- ② **高精度位置推定飛行**による**レーザースキャン**と、**多重解像度データベース**による解析
- ③ **音源探査ロボ**による**遭難者の位置特定**、**マルチホップ通信**を用いて機体制御と**情報収集**を実施
- ④ **ロボットアーム搭載ロボ**による、**高所かつ不安定な場所**へ**救援物資運搬**
- ⑤ **可変ピッチ飛行ロボ**による、**火災現場(上昇気流環境)**での**安定飛行**



* 長距離飛行ルートは福島県 ロボット産業推進室、南相馬市と調整済み

ACSL
_ □ 〇 ×

TOP
📍 ルートプラン
🔍 ルートレビュー
🚁 フライトモニター
▶ フライトレビュー
📁
⚙️
👤
🚁
📄 kml
🔗
📍

📍 BasePoint

⏪ Undo History

⏩ Redo History

✂️ One Clear

✂️ All Clear

• Point

📏 Line

📐 Square

🕒 Circle

📏 Horizontal

📏 Vertical

🚁 AerialShoot

➔ 3Dルートレビュー

-

+

N

+

110.5 m

Waypoints Height 透明化

📍1 ミッション1 ☑️ 複数選択

Limit		BaseHeight 104
↑ Max 高	120 m	
↓ Min 低	0 m	Low

Waypoint List ELS Point List

Waypoints 透明化

📍1 ミッション1

Total	📏 0 km	🕒 0 h
-------	--------	-------

➕ 追加
✖️ 削除
⬆️
⬇️
✔️ 更新

ID	X	Y	Height	BaseHeight
0	0	0	0	0



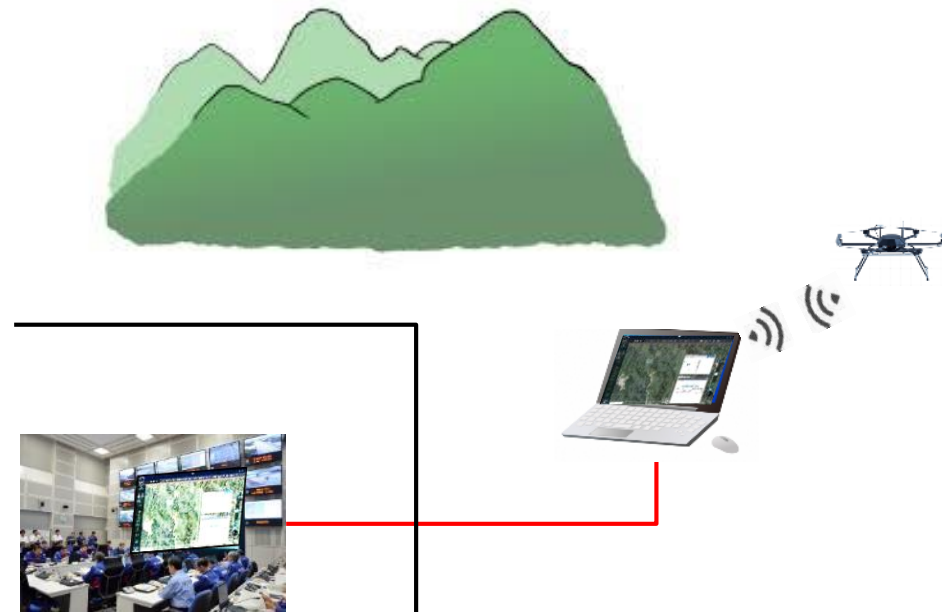
災害現場でのドローン制御作業

- 他の作業や防災ヘリとの調整等を行いながら、ルート設定等のドローンの飛行準備も並行して実施する必要がある
- ドローンの飛行状況は現場でのみ確認可能



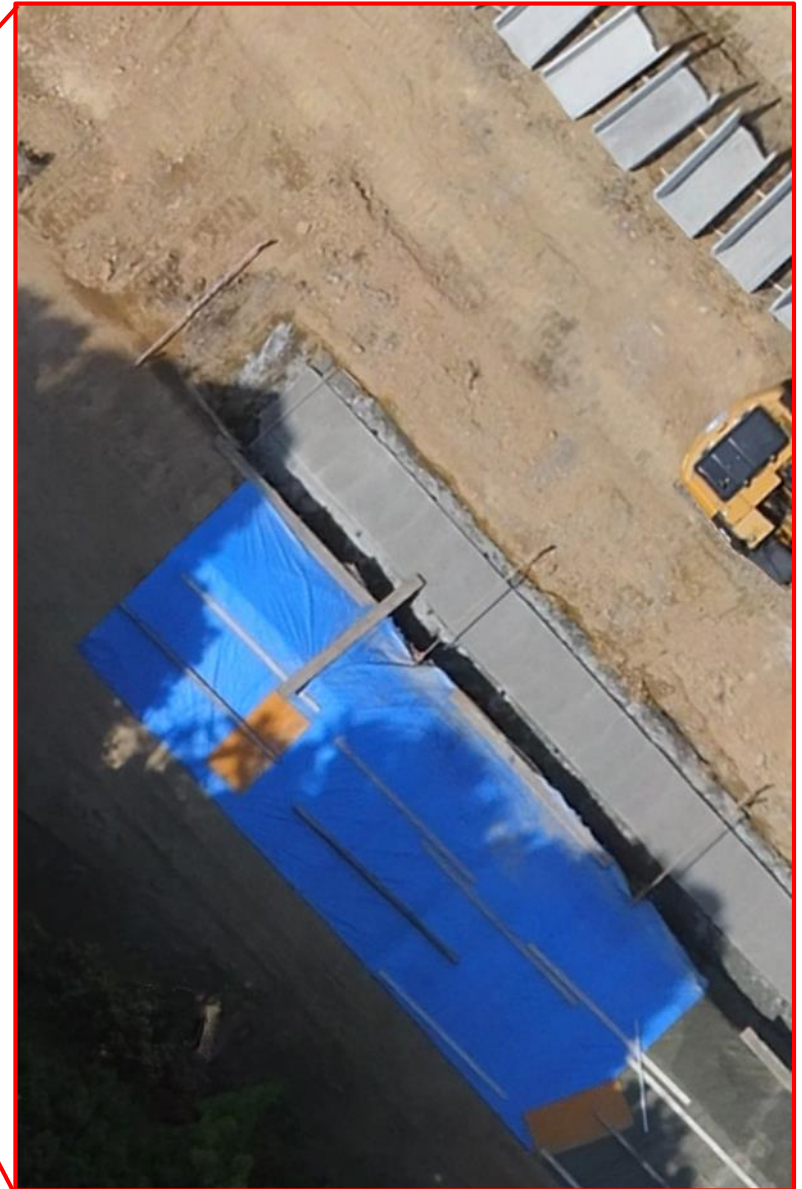
遠隔操作によるドローンの制御

- 現場での作業は、現場での関係各所との調整に専念
- ルート決定等の飛行準備は対策本部から実施可能
- 飛行の様子を遠隔地にて確認可能





次ページで拡大表示





* 長距離飛行ルートは福島県 ロボット産業推進室、南相馬市と調整済み