

# *MS-R*

金沢工業大学 夢考房

# レスキュー活動の特徴

レスキュー活動の特徴

# 機体状態と周辺状況の把握

# 機体の状態と周辺状況の把握



搭乗型

情報量

触覚

傾き

聴覚

視覚

圧力

傾き

音

視覚



遠隔操作型

**搭乗型に近づけるために**

# 撤去機

1号機・2号機：フェザント・アイビス

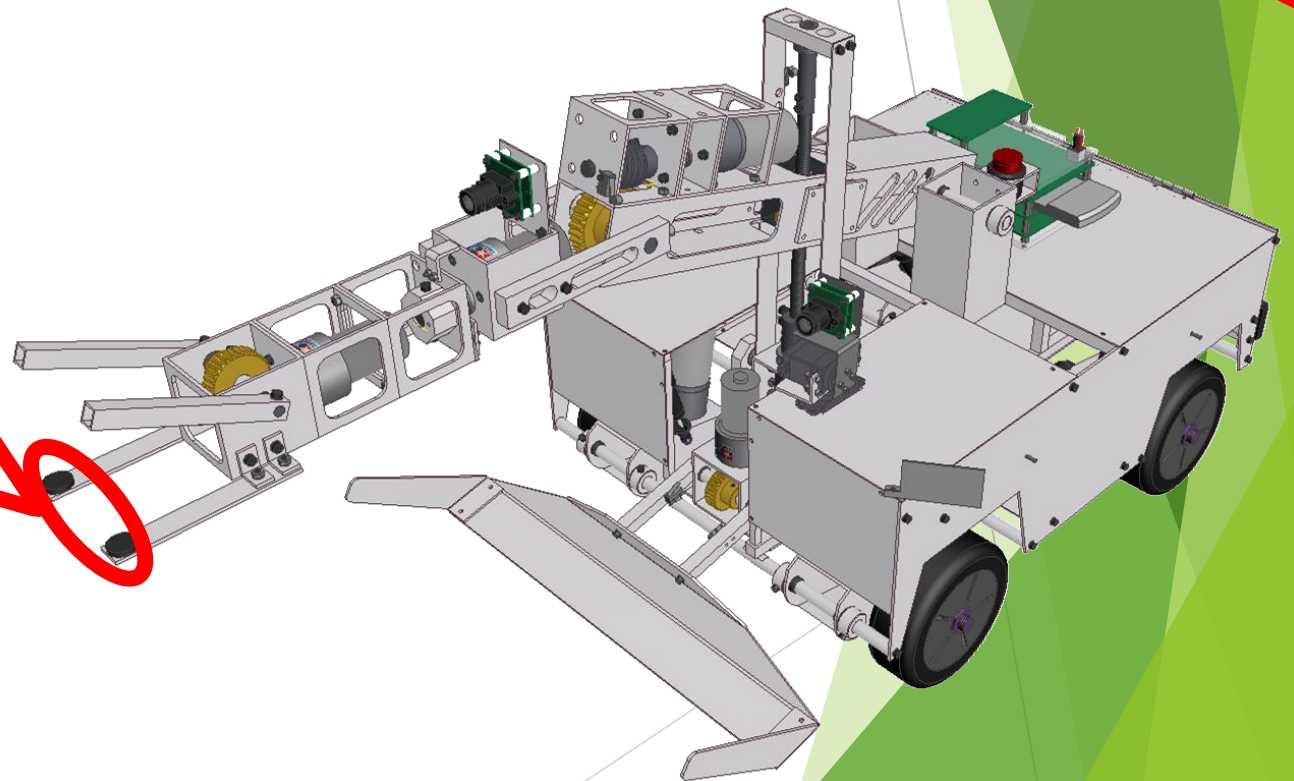
搭乗型に近づけるために

圧力センサ

確実な保持

赤外線センサ

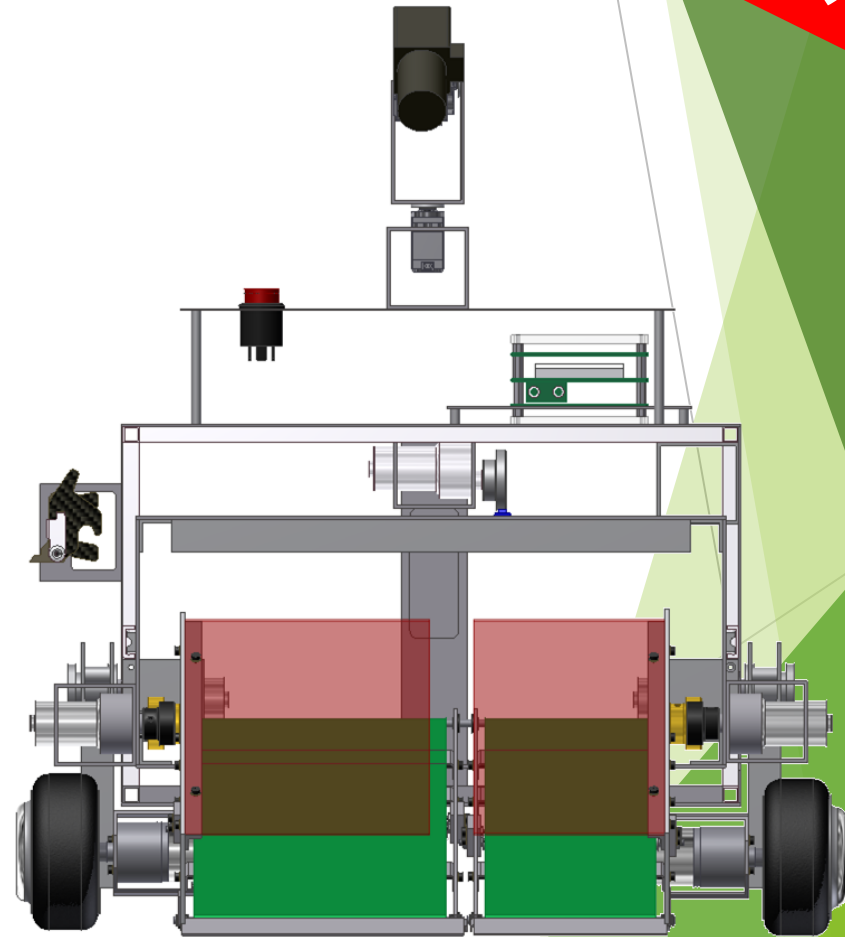
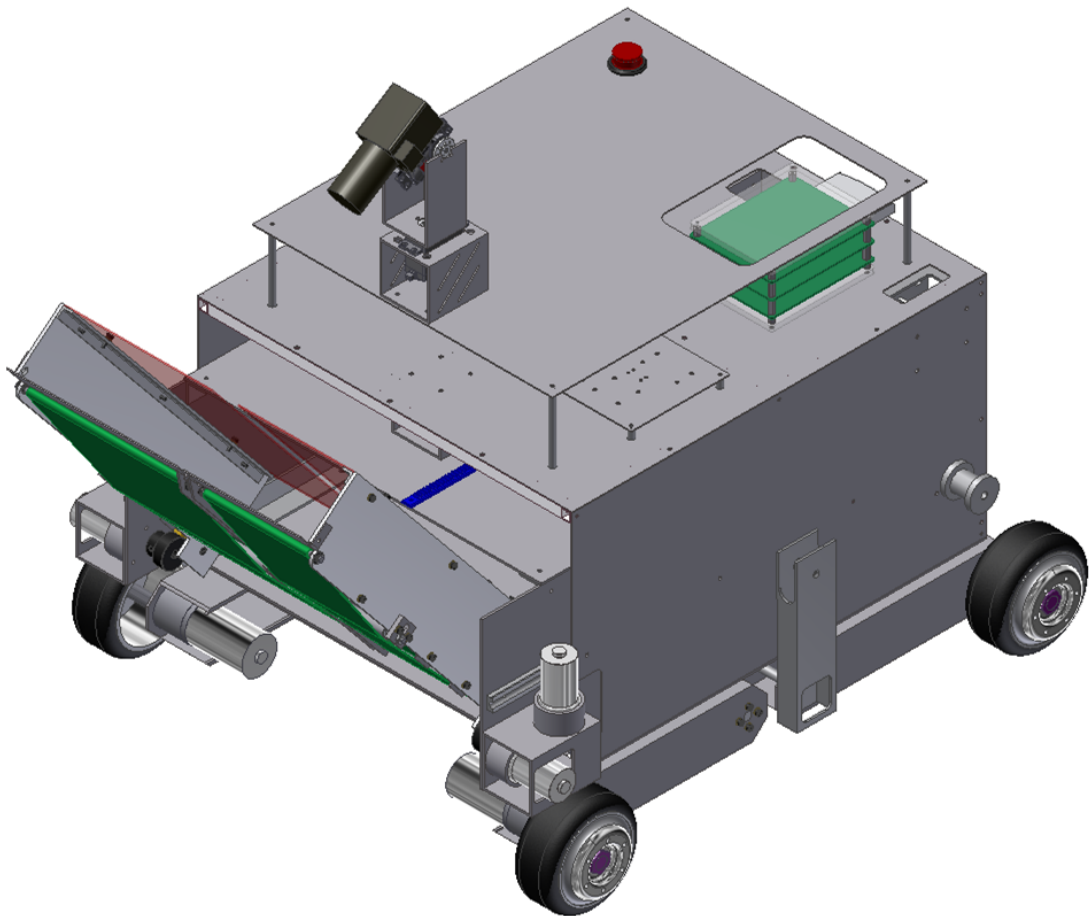
ガレキの有無



# 救助機

3号機・4号機：パロット・レイブン

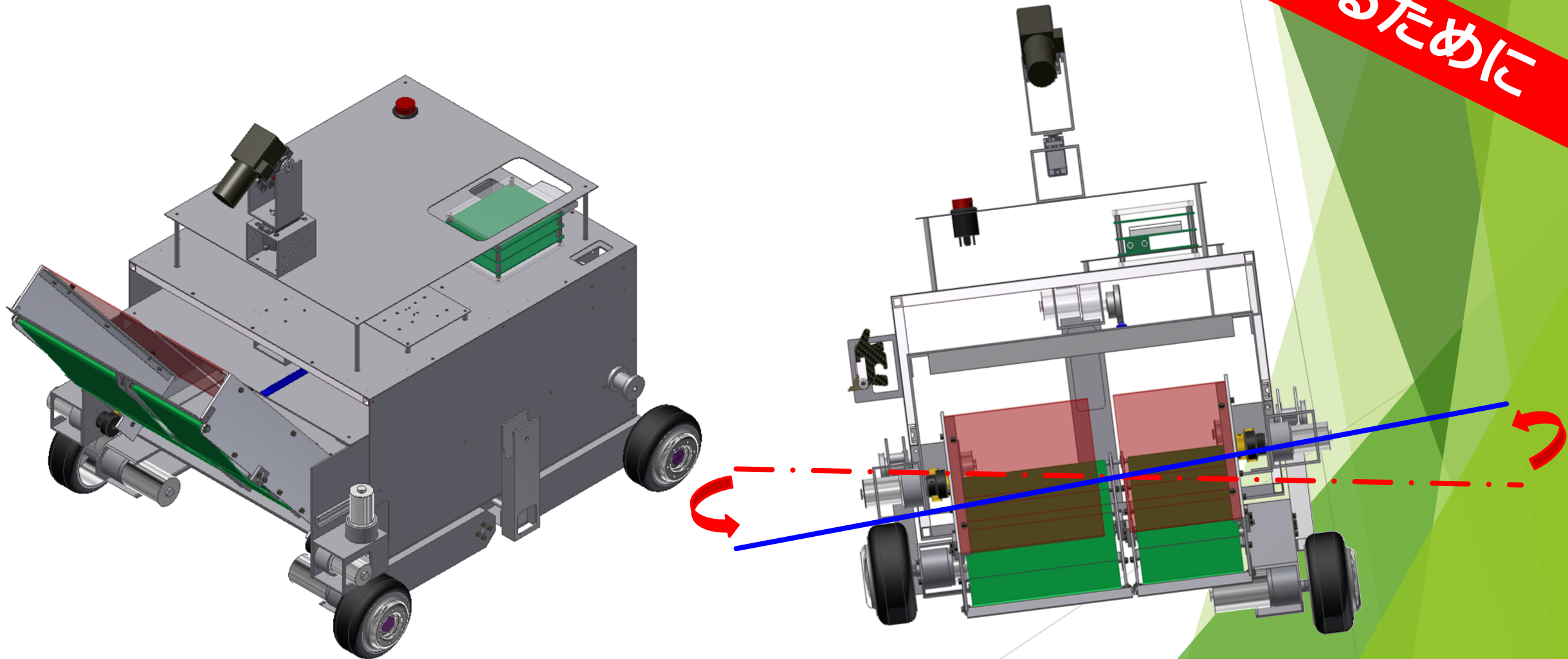
搭乗型に近づくために



# 救助機

3号機・4号機：パロット・レイブン

搭乗型に近づくために

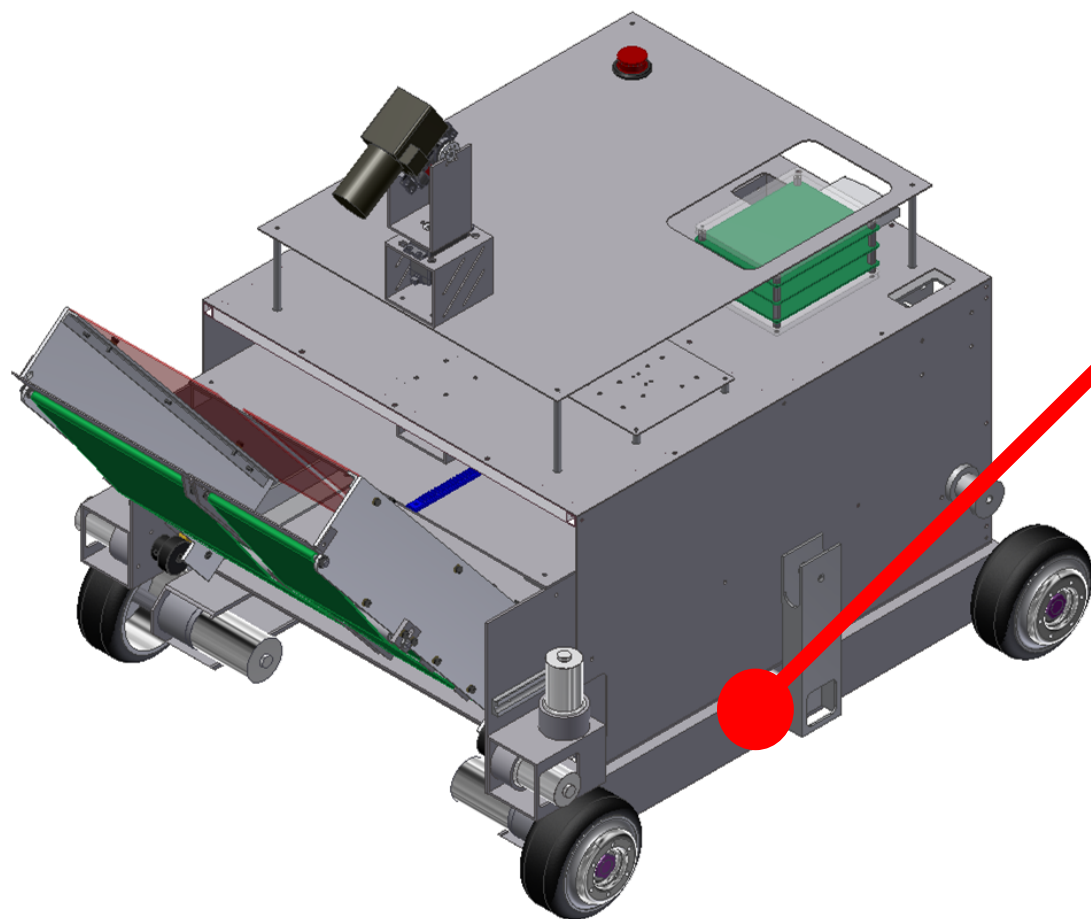




# 救助機

3号機・4号機：パロット・レイブン

搭乗型に近づくために



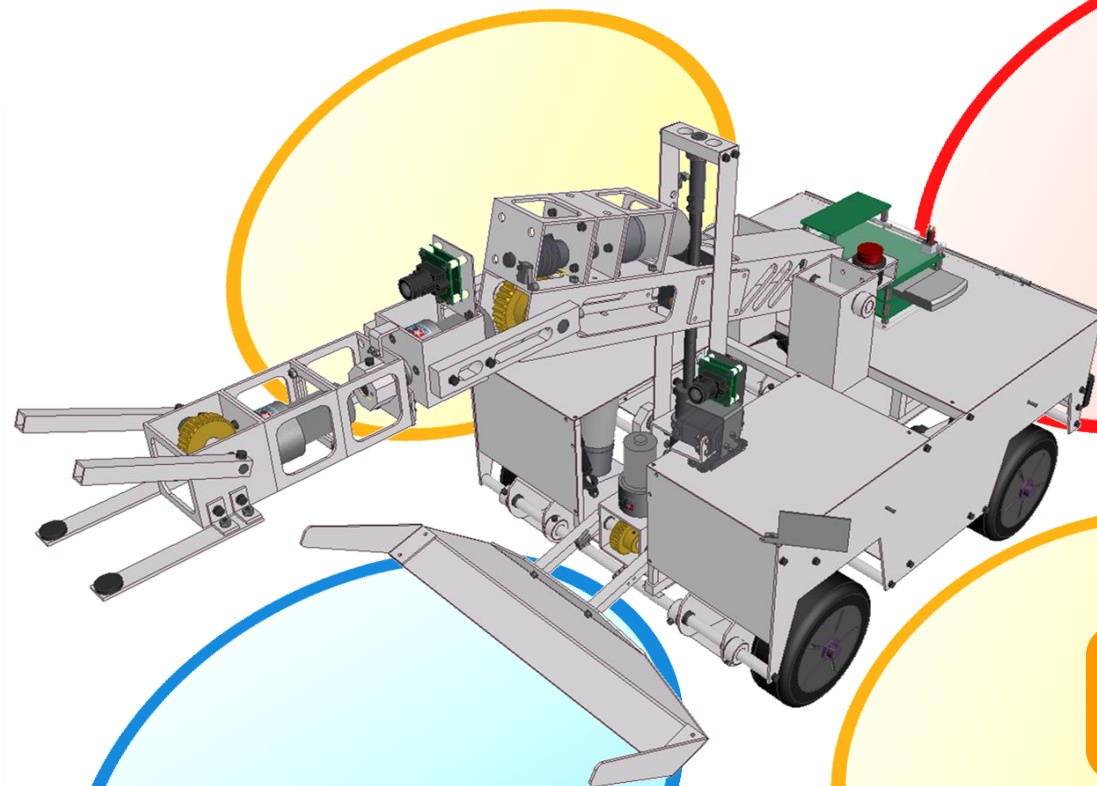
ポテンシオメータ

機体の傾きを把握

搭乗してなくても  
機体の傾きが分かる！

# 搭乗した感覚に近い操作環境

搭乗型に近づくために



距離センサ

サイドミラー

カメラ

機体の全方位を確認

# インジケータ

集めた情報をわかりやすく表示する

測定した数値をグラフで表示できる

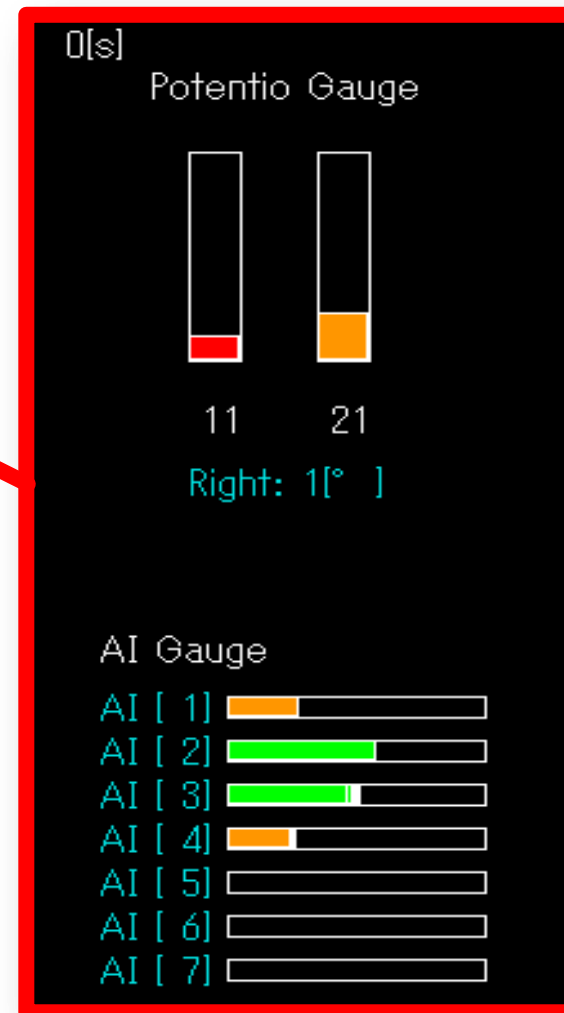
搭乗型に近づけるために

# インジケータ

数値をグラフにして表示

一目で情報が把握できる

搭乗型に近づくために



レスキュー活動開始