

1. 偵察・監視(飛行型)

機能: 熱画像カメラ等で火災の状況を偵察
放水の的中を上空から監視
放水砲ロボットへ情報を伝達



設計イメージ



機動性: 風速12mでの↑
飛行技術開発実験



↑耐熱性: 機体の素材
レベルでの検証

→
完成した一次試作機

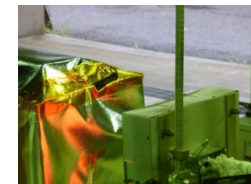


2. 偵察・監視(走行型)

機能: 熱画像カメラ等で火災の状況を偵察
放水の的中を地上から監視
放水砲ロボットへ情報を伝達



設計イメージ



←耐熱技術の
研究開発実験



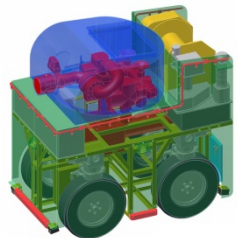
↑災害現場に対応するための
車輪・キャタピラ切替式移動機構の開発



↑完成した一次試作機

3. 放水砲ロボット

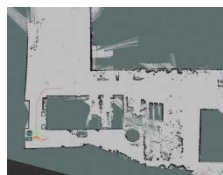
機能: 偵察・監視ロボットからの情報を元
に放水・泡放射を実施
高い耐熱性 (世界最高レベル)



設計イメージ



↑完成した一次試作機



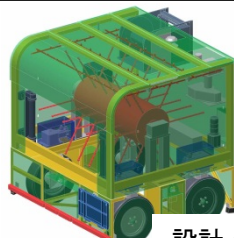
↑自動走行
電子地図作成
技術開発

放水射程: 70m
放水量: 毎分4トン
泡放射可能

↑放水・泡放射ノズル開発: 特許出願中

4. ホース延長ロボット

機能: 直径150mmの大口径ホースを300m
収納し自動的に繰り出し、巻き取り
(世界初: 特許出願検討中)



設計イメージ



←ホース繰り出し・
巻き取り技術開発



↑放水砲ロボットとの
自律連携走行技術開発

ホースの耐熱
技術開発:
特許出願中



↑完成した一次試作機