

# 環境モニタリングロボット WAMOT-FR1



## <特長>

- ・人間が作業困難な狭い空間や悪環境、危険な場所での環境の点検（モニタリング）、軽作業（軽量物の運搬、マイク、スピーカでの通話など）が遠隔操作で可能。
- ・段差12cmの凹凸のある不整地路面を走破可能。
- ・断熱材などの柔軟素材路面を走破可能。
- ・前進後進だけでなくその場旋回など方向変換が容易。
- ・前方後方に180度カメラを備え360度のモニタリングが可能。
- ・約3.3kgと軽量で持ち運び容易。
- ・専用操作装置だけでなく、スマートフォンでも操作可能。
- ・内蔵カメラ利用による遠隔操作だけでなく、自律プログラムで自動走行も可能（センサで衝突回避）。
- ・本体姿勢センサを備え転倒防止機能で安定走行。
- ・路面との衝撃を和らげる弾性素材の車輪を採用。
- ・路面に適した専用車輪も提供可能。
- ・モニタリングに適したセンサを特別搭載可能。
- ・暗闇や煙の中で見えない環境では、赤外線サーマルカメラの搭載で操作走行可能。

## <仕様>

	WAMOT-FR1
サイズ	全体外寸（車輪込）： 323 x 440 x 150 本体筐体部： 310 x 250 x 78
重量	3.3 kg（車輪、バッテリー込）
走行速度	最大速度： 19 m/分
不整地走行性能	段差高さ： 最大12cm
	走行可能路面： 通常硬さ平坦路面、柔軟路面（断熱材など） 雑草・雪・砂面など
バッテリー仕様	容量： 2550Ah 持続時間： 0.2時間
搭載画像カメラ	180度広角カメラ×2台（前部・後部）
搭載センサ	本体姿勢センサ
アクチュエータ	モータ × 2個
発光器	LEDライト
タイヤ仕様	用途に応じ製作可能
通信機能	プロポによる遠隔操作



**開発：** 早稲田大学 創造理工学部 総合機械工学科  
石井裕之研究室



**Future Robotics** Co.,Ltd

フューチャーロボティクス(株)

〒169-0072 東京都新宿区大久保二丁目4番12号新宿ラムダックスビル3階

Tel and Fax.03-3232-3743 E-mail [info@future-robotics.co.jp](mailto:info@future-robotics.co.jp)

南相馬事業所 〒979-2162 福島県南相馬市小高区飯崎字南原65-1