

災害対応ロボット Albatross(クローラ型移動ロボット)

Albatross は福島第一原子力発電所でモニタリングロボットとして活躍した Quince の後継機種として、藤沢市消防局による長期間の実証実験および、かながわロボット産業特区オープンイノベーション支援事業により製作された。

Albatross は、現場隊員の意見を集約する形で開発され、これらは主に

- ① 小型軽量化した。
- ② 使い易さ、操作性を重視した。
- ③ 防水、防塵、防爆機能を実装した。
- ④ 災害現場に適応したオプション機材を開発した。
- ⑤ オプションの搭載は隊員の判断に委ね、短時間でのセットアップを可能にした。

などであり、市販することを目的として開発された。図-1 に Albatross の外観を示す。

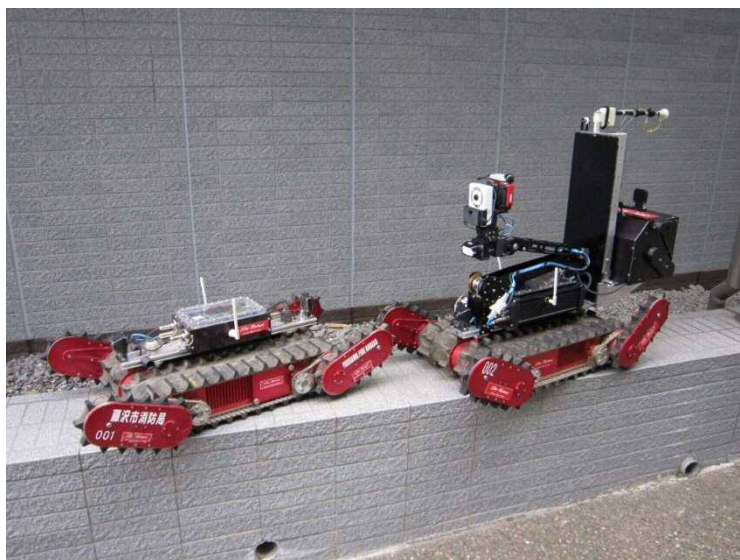


図-1 Albatross の外観 標準仕様（左）とオプション搭載仕様（右）