

草刈型サバイバルロボット

エネルギー自給型草刈ロボット



サバイバルロボットの発展型として、屋外環境でエネルギーを自給しながら作業するロボットを製作しています。

このロボットは、太陽光からエネルギーを獲得してバッテリーに蓄積し、エネルギーの残量を管理して動作します。十分なエネルギーが蓄積されるとロボット下面の回転刃が動き出して草刈を行います。ロボットはエネルギー管理のほかにも、モータ電流を監視して、障害物との衝突や草が刃に絡んだことを検出して、適切な行動をとることができます。日照によって作業時間が大きく変わり必ずしも効率が良いわけではありませんが、充電などの世話が不要ですから、何台かを放しておけば、自然に草刈が行われることになります。

担当：応用物理学科 橋本研究室

