

水中型サバイバルロボット

早稲田大学
WABOT-HOUSE
研究所

水中型サバイバルロボット

太陽光から電力を得て、水中で動作するエネルギー自給型ロボットの一つです。

プールや池などの清掃・管理を目的として開発を進めています。

前進することで水中に潜る形状となっており、電力のある間、水底の清掃を行います。電力が無くなると、自然に浮上しソーラーパネルにより効率の良い充電を行います。

従来の水中清掃ロボットと異なり、電力供給ケーブルが不要となり、メンテナンスの必要性も格段に減ることになります。

人間がプールなどを利用している際も同時に動作できるような安全なロボットを目指しています。

担当：岐阜研究所(橋本研究室)
富永講師、大田助手

連携企業：鍋屋バイテック(関市、精密加工) 製品化を視野に入れた開発全般

