

年月日

16 07 01

ページ

08

N.O.

熊本高等専門学校情報通信エレクトロニクス工学科長の葉山清輝教授は、有線給電式飛行ロボット（ドロー

ン）の簡便な自律制御法を開発した。操縦用のジョイスティックに備カメラなどの操縦法を用いて、自動で飛行する。GP

Sが使えない屋内や橋の下での占検、定占警備カメラなどの操縦法を用いて、自動で飛行する。ドローンと地上機との位置関係を一度決めたら、その相対位置を維持し続ける。制御

精度はケーブルを張つた球面上で前後左右に走らせて目的の場所を占検するなど操縦が簡便になる。

ドローンはGPSや距離センサーで自律制御させておくてもすむ。特許で権利化せず、誰でも広く使える技術として提供す

有線給電式ドローン 簡単な自律制御可能に

熊本高専が
操縦法開発

角度と給電ケーブルの

根元の角度が同じにな
るよう自動で飛行を

フィードバック制御す
る。

ドローンと地上機との位置関係を一度決めたら、その相対位置を維持し続ける。制御

精度はケーブルを張つた球面上で前後左右に走らせて目的の場所を占検するなど操縦が簡便になる。

ドローンを組み合わせたシステムでは、それを協調して操縦するのは難しい。ドローンとの相対位置は固定してしまい、地上ロボを

地上の移動ロボとドローンを組み合わせたシステムでは、それを協調して操縦するのは難しい。ドローンとの相対位置は固定してしまい、地上ロボを

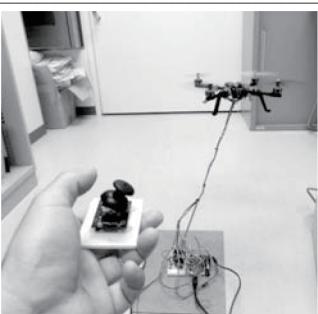
角度と給電ケーブルの根元の角度が同じになるよう自動で飛行を

角度という。

角度と給電ケーブルの

根元の角度が同じにな

る。



ジョイスティックでドローンを操縦（熊本高専提供）

GPSを用いて、自動で飛行する。