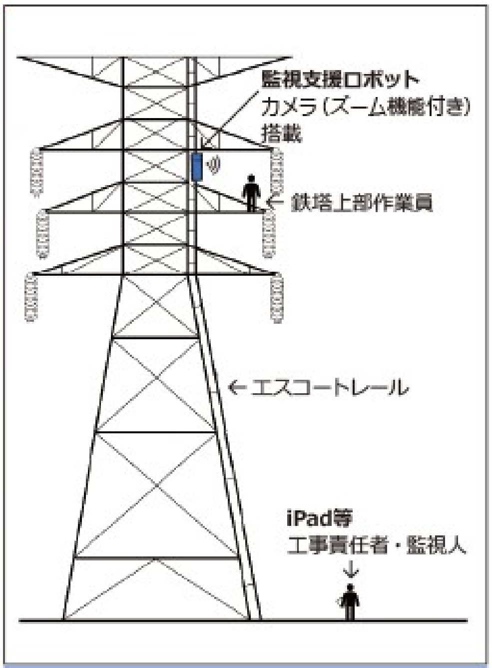
架空送電工事用監視支援ロボット（開発中）

特許出願中

鉄塔のエスコートレールを昇降し、工事責任者や監視人を支援

製品外観



概要図

- カメラ（ズーム機能付き）を搭載した監視支援ロボットが鉄塔のエスコートレールを昇降する
- ロボットの昇降およびカメラの方向やズーム制御は、地上にてiPad等で操作する
- 工事責任者や監視人は、鉄塔に昇ることなくiPad等にて鉄塔上部作業員のリアルタイム映像を監視して不安全行動を防止する
- 鉄塔上部作業員に危険な動作や行動があった場合には、ロボットに搭載したスピーカーのブザー音により注意喚起する

■ 本製品は、架空送電線工事の鉄塔上部作業における安全性向上のため、鉄塔上部作業の監視・注意喚起を行う工事責任者や監視人を支援します

操作画面（iPad等）

仕様（2024年5月時点）

外形寸法	H400×W250×D250mm	カメラ映像	640×360　15fps
重量	5.7kg	カメラ機能	ズームフォーカス有
防水防塵	IP52	パン角度	270度
稼働時間	4時間（使用時間により変化）	チルト角度	135度
バッテリー電圧	24V	速度	最大毎秒1m昇降可能
スピーカー出力	20W	ブレーキ	非通電時ロック
Wi-Fi	5.6GHz（最大433Mbps）	ズーム	光学3倍

※開発中のロボットであるため、本資料に掲載している外観等と展示品が異なる場合があります

開発
日本電設工業株式会社
神奈川大学
KANAGAWA UNIVERSITY
プロトタイプ製作協力
永楽電気株式会社