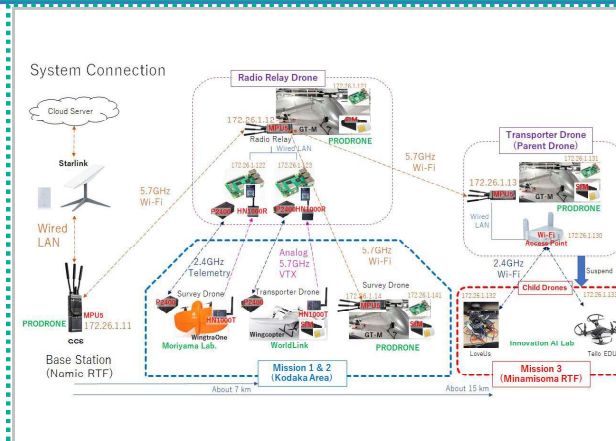




開発のポイント

ミッション1・2では、VTOLプレーンを使用する。垂直に離着陸し、固定翼機となって高速に飛行することで、速やかな情報収集・物資輸送を目指す。

ミッション3では、長距離・長時間の飛行のためにガソリンエンジンを搭載したヘリコプター型ドローンを使用する。7km地点には中継機をホバリングさせ、14kmの無線通信を実現する。



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

単純なマルチコプターでは実現し難いチャレンジ内容から、ヘリコプターやVTOLプレーンといった特殊な機体による実現が必要だと考えた。愛知県にはヘリコプターを製造する会社や、固定翼機やVTOLプレーンで広域調査を行う会社といった、多くのドローン企業があり、力を結集するという意味でチーム名を「オールあいち」とした。

【今後の展望】

このチャレンジで培った技術が、実際に災害時に役立つことを期待する。実際、このチャレンジのために開発したエンジンヘリコプターは、現在では往復100km、2時間の飛行が可能となり、製品としても販売されるようになった。



役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー	橋口宏衛	大同大学工学部機械システム工学科/講師	ドローン、ローバー、ボートなどの自律ロボット

連絡先 大同大学 橋口研究室, 徳島大学 三輪研究室, 有限会社 森山環境科学研究所, 株式会社プロドローン

Webサイトなど