



ニュースリリース

平成25年4月17日
千葉大学大学院工学研究科

ミニサーベイヤーコンソーシアムによる一般公開自律飛行デモのご案内

ミニサーベイヤーコンソーシアムは、千葉大学野波研究室で開発された自律制御技術を利用した「完全自律型マルチロータ式電動ヘリコプタ（ミニサーベイヤー：Mini Surveyor）」の最短の実用化を目指して2012年10月16日に設立されました。このコンソーシアムは企業、官公庁、研究機関など50を越える機関による産学官連携組織で、かつ、ユーザーとメーカーが一堂に介した組織です。そして、商品化・安全対策・電波法などへの対応に必要な様々な研究開発・実証実験を産学官連携体制及びユーザーとメーカーの両視点から実施すること、信頼性・耐久性・安全性も含めた技術的性能において世界トップレベルとすることで、グローバルビジネス展開を目指します。

平成25年4月19日（金）には、ミニサーベイヤーコンソーシアムの総会と一般公開自律飛行デモを以下のように実施します。とくに、飛行デモでは様々な新しい機体の展示やデモンストレーションを実施します。是非、ご参加をお願いします。

ミニサーベイヤーコンソーシアム総会および一般公開飛行デモのご案内
（暫定版）

- コンソーシアム総会（会員のみによるクローズした会議）
日時：平成25年4月19日（金）13：00～14：20
場所：千葉大学けやき会館 3F レセプションホール
- 一般公開自律飛行デモ（一般公開のため自由に参加が可能です）
平成25年4月19日（金）14：30～16：00
場所：千葉大学けやき会館 1F 大ホール
千葉大学陸上競技場（けやき会館から徒歩5分程度）
備考：平成25年4月19日（金）14：30～15：00
自律飛行デモの紹介およびグラウンドへの移動

平成25年4月19日(金) 15:00~16:00

自律飛行デモ

平成25年4月19日(金) 16:30~17:00

飛行デモに関する質疑

●懇親会

日時：平成25年4月19日(金) 17:30~19:30

場所：千葉大学けやき会館 3F レセプションホール

●自律飛行デモの内容(予定)

1. MS-06 の waypoint による自律飛行 (ペイロード 1kg 機体)
2. MS-06L の waypoint による自律飛行 (ペイロード 5kg 機体)
3. MS-06L の 農薬散布デモ (ペイロード 5kg 機体)
4. MS-06LL のペイロード搭載時の waypoint による自律飛行 (ペイロード 10kg 機体)
5. MS-06 の waypoint による自律飛行と瞬時自動バッテリー交換デモ
6. MS-06 または MS-06L に関するパラシュートのマニュアル起動デモ
7. MS-06 による有線給電飛行デモ (数 m~10m, 20m 程度)
8. 様々なレイアウトのマルチロータ機体ほかの飛行デモまたは静展示
9. 可変ピッチ型、全天候型機体の静展示
10. その他

本件に関するお問い合わせ先

〒263-8522 千葉市稲毛区弥生町 1-33

千葉大学大学院工学研究科人工システム科学専攻機械系コース

野波健蔵 (のなみけんぞう)

電話・FAX: 043-290-3195 (研究室)

E-mail: nonami@faculty.chiba-u.jp

URL: <http://mec2.tm.chiba-u.jp/~nonami/>

URL: <http://mini-surveyor.com/>