

研究開発内容説明図

能動的3次元通信エリア制御を用いた複数無人航空機による 同時観測技術の研究開発

(研究代表者:樋口 健、所属研究機関:室蘭工業大学、研究期間:フェーズⅠ:平成26年度、フェーズⅡ平成27~28年度)

研究目的	期待される研究成果及びその社会的意義
追尾アンテナを有する複数の地上局による能動的3次元通信エリア制御を適用し、複数無人航空機(UAV)による実時間同時観測技術を確立	成果:複数UAVに対し、自営無線システム(無線LAN)を利用した広カバレッジ、高信頼かつ高品質なブロードバンド無線通信リンクを実現 社会的意義:本研究開発により、大規模設備や大型プラント等での迅速・低コスト・安全な検査・遠隔監視システムを構築する技術が確立

研究開発の概要

- UAVの位置・姿勢推定機能ならびに追尾アンテナによる能動的3次元通信エリア制御技術
- UAVの機体構造に適した小型搭載アンテナ構成技術
- ハードウェアとしてのUAV・搭載アンテナ・追尾アンテナ地上局を用いた技術の検証

