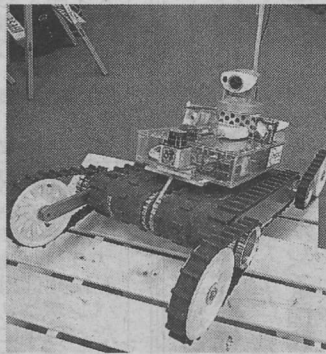


# がれきの中 被災者搜索

## 東北大など 四輪駆動ロボ開発

東北大と特定非営利活動法人(NPO法人)の国際レスキューシステム研究機構などは、地震などの被害に遭った建物内で被災者らを搜索するロボットを開発、十三日に東京都内で報道陣に公開した。狭いがれきの中を移動してセンサーで周囲の様子を調べ、救助活動支援や二次災害の防止につなげる。

二〇一五年ごろに実用化し、警察や消防に利用を働きかけるといふ。



センサなどを使い被災地では画像情報を収集するロボット

開発したのは四輪駆動で移動するロボットで、地震やテロで建物が崩壊したりがれきに埋もれたりした状況の情報を収集する。重さは二十キロ以下で毎時六キロの速さで

走行。画像センサーなどで周囲の状況を検知して立体的な地図を作りながら動く。リモコンで遠隔操作し、七百メートル映像などの集めたデータを伝送できる。

これまで実験では実際の地下道や電車内、電車の下を搜索して周囲の画像を収集するほか、内部の立体構造を地図にして表示できたという。崩壊した建物内で被災者の発見に役立つほか、二次災害を防ぐため崩れそうな場所を発見することなどに役立つと期待される。