

# 技術紹介シート (Seeds Index\_2012)

土砂災害時、二次被害を避けるために  
遠隔操作可能な小型の自律走行車：  
**レスキューロボット技術**

## ◆ 技術の概要

台風などの暴風雨下において、土砂崩れの危険がある斜面の様子や河川の様子を確認することは、避難の判断などを行うためにも重要です。本研究では、遠隔操作を簡単にするためのロボット技術である自律走行の導入、および泥濘地において車輪のスリップや沈みこみによる小型UGV（自律走行車）のスタックを避けるための車輪操舵技術の開発を行っています。



開発したUGV



レーザーポインタによる  
目的地指示



自律走行実験

## ◆ 研究者情報



和歌山大学  
システム工学部 システム工学科  
機械電子制御メジャー

徳田 献一 講師

[http://www.wakayama-u.ac.jp/files/00162425/si\\_2012.pdf](http://www.wakayama-u.ac.jp/files/00162425/si_2012.pdf)

[http://wakarid.center.wakayama-u.ac.jp/ProfileRefMain\\_2272.html](http://wakarid.center.wakayama-u.ac.jp/ProfileRefMain_2272.html)

## ◆ 問合せ先

和歌山大学 産学連携イノベーションセンター  
TEL : 073-457-7564

E-mail : [liaison@center.wakayama-u.ac.jp](mailto:liaison@center.wakayama-u.ac.jp)