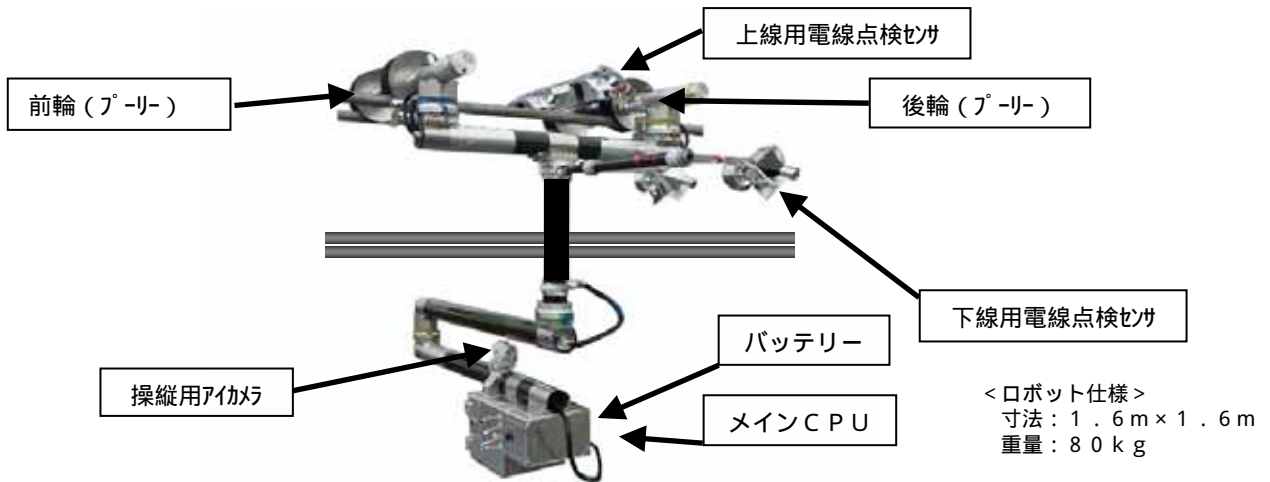


【超高压送電線の活線点検ロボット】



【開発技術の概要】

障害物を乗り越え、人間と同等以上の作業能力

- ・ **超高压送電線の活線点検**には、径間スペーサ やがいし装置などの障害物をかわしながら走行する能力が求められ、走行の安定性に加え、**特殊で複雑な動作も必要**。
超高压送電線では多導体の電線間隔を保持するために送電線の径間に径間スペーサを設置。
- ・ ロボットの走行状況に応じて重心を移動・固定させ、全体のバランスを保持しながら走行する**バランス制御システムを開発**。
電線走行時やスペーサ乗り越え時はロボットの重心を常に中央に固定させてバランスを保持。がいし装置（懸垂がいし装置）の乗り越え時は、一時的に重心を前後に移動させながら、全体のバランスを保持し、複雑な動作（下図参照）を実現。
- ・ 複数の送電線径間を連続で点検することが可能となり、人間と同等以上の作業能力（速度毎分20m、登坂能力30度）を確保。

【がいし装置の乗り越え（イメージ）】

