

RT-M4UAV

マルチコプター



高度な操縦スキルは一切不要！誰でも簡単に飛ばせ、あらゆる場所をあらゆる角度から撮影可能！災害時の被災者捜索や、森林や建物・橋梁の調査まであらゆるシチュエーションで活躍します。



マルチコプター特徴

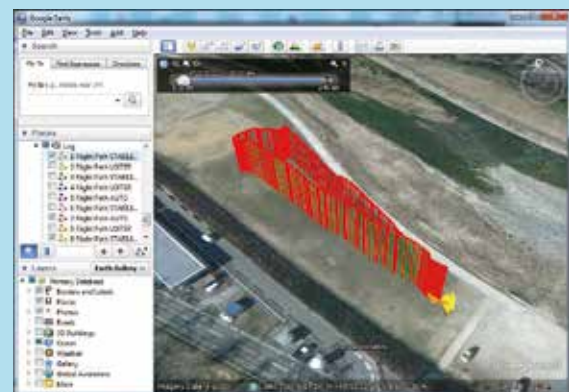
- ・約 0.9kg ~ のカメラや機器を搭載できます。
- ・飛行時間は約 20 分で、航続距離にして最大 5km の GPS 自動飛行が可能です。
- ・飛行経路は設定によりあらかじめ登録できます。
- ・搭載カメラ例 * 1080P (16:9)/ 静止画 5M ピクセル HD カメラ。
- ・ホバリングして撮影が可能のため、建物への近接撮影や橋梁の下からの撮影など、あらゆる場所・角度から撮影可能です。
- ・初めて操縦する人でも簡単に飛ばせることが可能です。

GCS による自動飛行機能

- ・通信装置、画像表示用装置、機体操作・状況表示用装置で構成されます。
- ・地図情報と連携させた飛行経路設定や目標設定が可能。



姿勢を自動制御するので高度な操縦スキルは不要



位置や高度を指定して自動飛行が可能です

活用例

- ・土砂災害・火山災害・山林火災の情報収集、災害時の孤立した地域の情報収集。
- ・土地資源調査、都市計画、林業計画、鉱物資源の探査、航空写真地図作成。
- ・建物、橋梁の調査など

危険な場所の監視



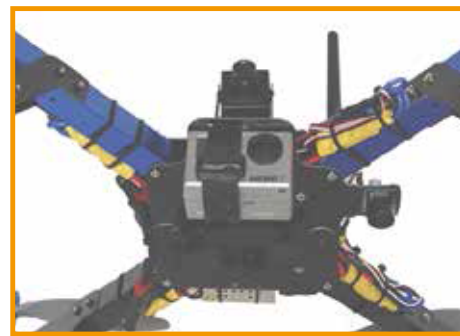
孤立した地域の情報収集



あらゆる方向での撮影が可能（カメラは搭載例）



機体上部にもカメラ搭載可能（上方撮影可能）



横向き



下向き

撮影写真例



安定した飛行と振動を吸収するカメラマウントにより、ブレのない撮影が可能です

機能

- * 6つの自由度 IMU でコントロールを安定させます
- * ジャイロ스코プ安定化飛行モードはアクロバット（ループとバレル横転）を可能にしています
- * 高度保持のためのバロメーター・障害物回避のための IR センサー統合（オプション）
- * ソナーセンサー用自動離着陸能力（オプション）
- * 自動化されたウェイポイントナビゲーション
- * 低コストの標準 PWM エレクトロニクススピードコントローラ（ESC）を使用してのモータ制御
- * 搭載されたカメラの安定化機能
- * 長距離通信用のワイヤレスコマンド&テレメトリ
- * バッテリーレベル検出
- * 地上制御ソフトウェア
- * 飛行データのリアルタイムグラフ
- * PID および他の飛行パラメータの設定のための GUI
- * ディスプレイ（OSD）の統合画面で、Google マップを使用するのウェイポイント・プログラミング