

1. 【研究の概要図】

この応募用紙に記載する研究の概要を1頁以内で図式や分かりやすい色を用い、概要図を作成してください。

※様式の変更・追加は不可（以下同様）

研究課題名：UAVのための着陸機構による着陸判定

UAVのための受動着陸機構による着陸判定

理工学研究科

小南 貴雅



着陸のためにモータを使用しない受動駆動する着陸機構

■どのような場所に着陸可能なのか

落ちる瞬間に着目すると...



原因：
滑って落下してしてしまう

研究目的

自動で着陸場所を認識したい
⇒着陸できる条件の解析が必要

解析方法

ロボットハンドでの把持状態
≈ UAVでの着陸
ハンドリング工学
における

◆把持判定

摩擦錐により、
力とモーメントの
平衡式が成り立つ

メリット：

- ・事前に着陸可能か推定可能
- ・着陸後に常に計算すること
落下可能性を事前察知