

報道関係 各位

千葉工業大学 惑星探査研究センター

TEL. 047-478-4693 (惑星探査研究センター)

千葉工業大学 2011 年 PERC 惑星地質学フィールドシンポジウム (2011PGFS) におけるローバ走行試験公開デモンストレーションのご案内

1. 概要

詳細な月・惑星探査のために欧米ではアポロ計画の頃より地質学者が探査計画に直接関わってきました。地球上の類似環境に地質学者と惑星科学者が巡検に行き、将来の探査計画について議論する「フィールドシンポジウム」が NASA や ESA の後援で頻繁に行なわれています。しかし「かぐや」や「はやぶさ」の成功の後にも日本では惑星地質学は未成熟のままでした。そこで千葉工業大学 惑星探査研究センター (PERC/Chitech) が中心となって、国内外の研究機関の協力のもと、国際惑星地質学フィールドシンポジウム (2011PGFS) を開催します。日本はもとよりアジアでも初の試みとなります。シンポジウムでは 2 日間の講演会に引き続いて 3 日間の地質巡検 (別府, 阿蘇, 島原) を行います。その途中に阿蘇砂千里ヶ浜において日本が開発中の月・惑星探査車 (ローバ) の走行試験を公開して、日本の機器開発能力の高さを広く世界にアピールします。公開デモですので、ご興味の皆様はぜひご参集下さい。

2. 2011 年 PERC 惑星地質学フィールドシンポジウム

講演会会場：北九州国際会議場 (北九州市小倉北区浅野 3-9-30)

講演会期間：2011 年 11 月 5・6 日

講演会参加登録者：日本を含む 10 カ国より 77 名 (2011 年 10 月 12 日現在)

講演数：口頭発表 27 件, ポスター発表 30 件

講演会プログラム：<http://www.perc.it-chiba.ac.jp/meetings/pgfs2011/program>

※ 講演ならびに質疑応答は全て英語で行われます。

※ シンポジウム開催中の記者会見はありません。

地質巡検期間：2011 年 11 月 7・8・9 日

地質巡検参加登録者：40 名限定で〆切済み

後援：日本堆積学会, 財団法人 西日本産業貿易コンベンション協会, 財団法人 宇宙科学振興会

3. ローバ走行試験公開デモンストレーション

日時：2011 年 11 月 8 日 14:00-16:00

場所：熊本県阿蘇郡砂千里ヶ浜 (天候不良の場合：阿蘇火山博物館 電話 0967-34-2111)

参加ローバ：次ページ参照

※ ローバに加えて、月・惑星観測装置のデモンストレーションも行われます。

※ デモンストレーション中は各開発グループが取材にお応えします。

※ 当日の天候, 交通等々により時間帯, 場所が変更となる可能性があります。取材, 見学を

ご希望される方は、予め下記連絡先までご一報下さい。変更が有り次第ご連絡いたします。

<お問い合わせ先>

並木則行 (ナミキノリユキ) 2011 年 PERC 惑星地質学フィールドシンポジウム組織委員会 代表
千葉工業大学 惑星探査研究センター
〒275-0016 千葉県習志野市津田沼 2-17-1
Tel. : 047-478-4693 FAX : 047-478-0372 携帯 : 080-6433-7307
E-Mail : noriyuki.namiki@it-chiba.ac.jp

公開デモンストレーション参加ローバ

(1) JAXA 宇宙科学研究所 Micro6-0 号機

大きさ : 長さ 1.2 m x 幅 0.9 m x 高さ 1 m (太陽電池展開時 幅 2 m)

重量 : 約 80 kg

電源 : 太陽電池, バッテリ (リチウムポリマー)

動力 : DC モータ, 超音波モータ

制御 : 無線 LAN による遠隔操縦, 自律ナビゲーション

搭載機器 : 慣性航法装置, CCD カメラ, LRF センサ,
GPS, 地震計測装置

操縦電波到達距離 : 900 m

ロボットの特徴 : 小型軽量低消費電力型の探査ロボット



(2) 千葉工業大学未来ロボット技術研究センター Quince 改

筐体 : クローラ型ロボット

サイズ : 650 x 480 x 230 mm³

重量 : 約 26 kg

駆動 : DC モータ, リチウムイオンバッテリーを使用

センサ : GPS, 姿勢角センサ, ジャイロスコープ, オドメ
トリ, カメラ



(3) 東北大学 Patako III

筐体 : 多自由度不整地移動ロボット

サイズ : 1400 x 900 x 720 mm³

重量 : 約 30 kg

駆動 : DC モータ, リチウムイオンバッテリーを使用

センサ : カメラ, 姿勢角センサ, ジャイロスコープ

