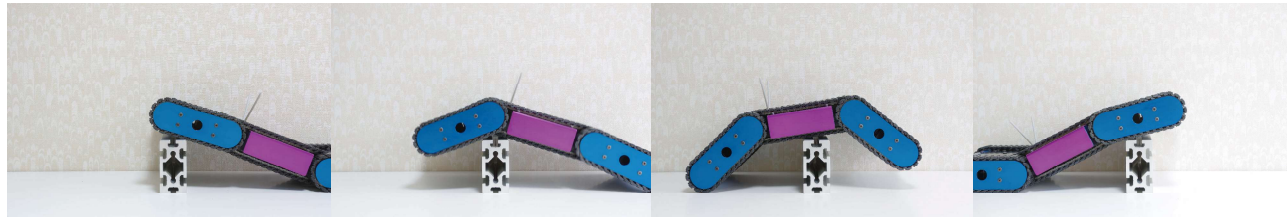


MUHLA（ミューラ）は天井裏・ダクト内など「狭い・暗い・汚い・危険な」屋内設備の調査用に開発された走行装置です。軽量コンパクト・簡単オペレーションを実現し、調査ロボットのプラットフォームとして様々な機材を搭載することができます。

① 高い走破性

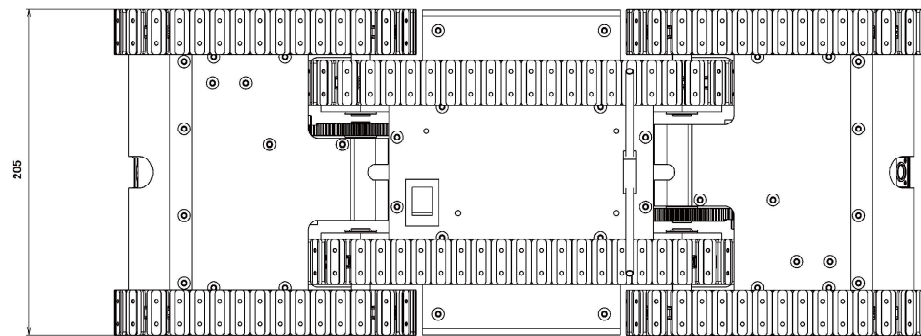
3つのクローラユニットを連結した走行装置は、最大 10cm の段差や障害物^(※1)を乗り越えることができます。走行装置本体の高さは 70mm^(※1)で、ダクト等の下の狭い隙間でも通り抜けることができます。



3つのクローラユニットの角度を変えて、段差を乗り越えることができます

走行装置本体（CHB-7F）

外形寸法	長さ	: 515 [mm]
	幅	: 205 [mm]
	高さ	: 70 [mm]
質量	6.6 kg]	
	(バッテリーを含む)	
連続稼働時間/距離	12.5[hour] / 4000[m]	



② 軽量コンパクト設計

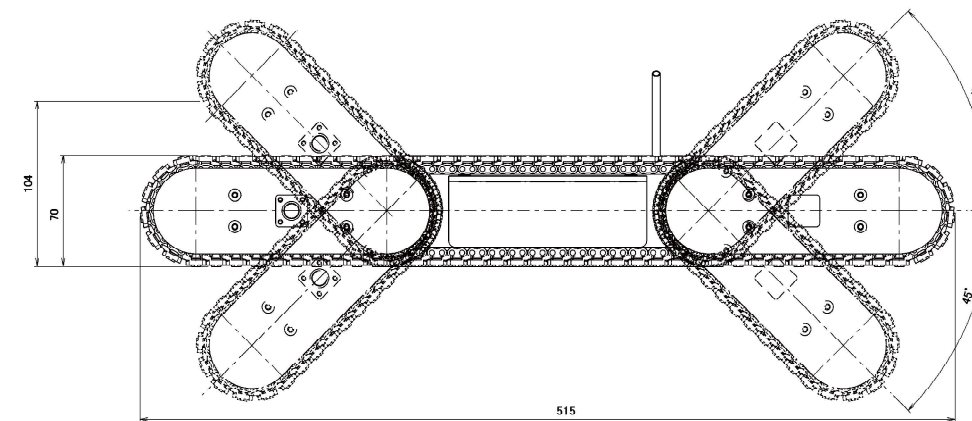
MUHLA は、□250mm の点検口から出し入れが可能な寸法で、自重が 6.6 kg^(※1)と軽いため、容易・安全に作業を行うことができます。バッテリーで動作し、毎分 5.3m の速度で約 12.5 時間走行することができます^(※1)。



クローラパッドはケーブル等の挟み込みを極力減らした形状を採用しています。用途に応じて材質・形状を変更できます。



非常に狭い隙間から本体を挿入し、構造物の内部の調査を行うことができます



前後ユニットの角度
最大 45deg

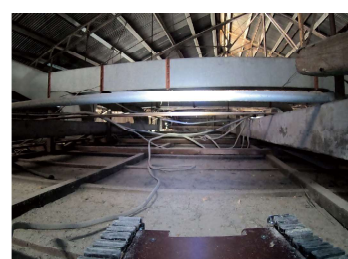
乗り越え可能な段差高さ
最大 100mm

③ 簡単オペレーション

本体に搭載したカメラ映像を見ながら、遠隔から制御します。制御には特殊な技術や資格を必要としないので誰でも利用することができます。映像とコントローラとは別の無線 LAN 回線を用いており、安全性の高いシステムです。



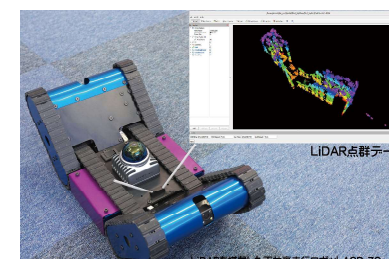
操作用カメラ映像を手元のモニターでリアルタイムに確認しながら操縦します。
(画像は CHB-6C)



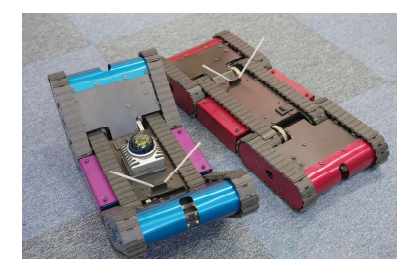
人間が立ち入れない場所でも、遠隔から安全に確認できます。
(画像は CHB-4)

④ 用途に合わせたカスタマイズ

各種カメラ・各種センサーなど、必要に応じて MUHLA に搭載することができます。大容量のバッテリーを搭載しており、本体から電力を供給することができます^(※2)。ケーブル敷設用の有線給電タイプも選択できます。



LiDAR (Light Detection And Ranging) を搭載し、本体周囲の特長をマッピングすることができます。



ボディカラーを自由に選定できます。

(※1) カメラ等を搭載しない MUHLA CHL-7F 本体のみの外形寸法・質量・稼働時間です。 (※2) 外部に電力を供給すると稼働時間は短くなります。