

# 消 防 ロ ボ ッ ト

—遠隔操作式消火装置（試作機、  
仮称ジェットファイター）—

財団法人 消防科学総合センター  
編 集 部

昭和63年1月6日東京消防出初式において、消防ロボットが初公開され注目を集めた。

このロボットは、昭和59年11月に発生した東京世田谷の洞道火災や地下街における火災等、消防隊員が接近困難な火災に対応するため、昭和61年から開発されてきたものである。ロボットは、走行するために超高压水のジェット噴射を活用し燃焼物に接近して消火できるようになっておりすべてを遠隔操作できるように検討されている。

なお同庁ではこのロボットの实用機を63年度中に第一線の消防署に配備する予定でいる。

## 1. 諸元・性能

### (1) ジェットファイター

ア. 走行方式等 高压ジェット推進、  
有線リモコン操作式

イ. 寸法等 全長1,250mm×全幅760  
mm×全高510mm、重量約110kg f

ウ. 走行距離 50m

エ. 主要装備 走行用ノズル、消火用  
ノズル、超小型テレビカメラ、温度  
センサー、ガスセンサー（酸素、一  
酸化炭素）、障害物センサー（超音波  
式、接触式）、前照灯、警光灯

### (2) 高压ポンプ車

ア. 高压ポンプ 最高圧力200kg f/cm<sup>2</sup>  
最大放水量200ℓ/min

イ. 主要装備 ジェットファイター制



## 2. ジェット・ファイターの特徴

(1) 走行は、高压ポンプにより、最高圧力200kg f/cm<sup>2</sup>、毎分200ℓのジェット噴射を利用している。

(2) 試作機は、最大50mまでジェット噴射により走行可能であるが、实用機においては、最大100mまで走行可能なものとする。

(3) 遠隔操作により噴射ノズル及び車輪の向きを変える等、方向制御することができる。

(4) ジェット水流を消火ノズルに切り換え、消火することができる。

(5) テレビカメラを搭載し、災害状況を確認することができる。

(6) ガスセンサーを搭載し、酸素濃度、一酸化炭素濃度を測定することができる。

(7) 温度センサーにより、周囲の温度を確認することができる。

(8) 超音波センサー及び接触センサーにより、濃煙中でも周辺障害物の状況を確認することができる。