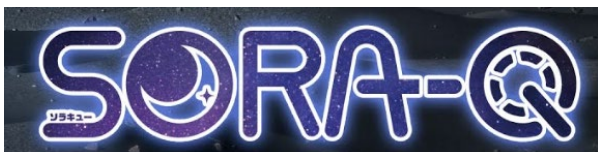


AIロボット SORA-Q



直径約8cm・質量約250g

玩具開発で培われた技術によって、
超小型・超軽量を実現。

球体から月面ロボットへ変形

カメラを前後に搭載

頭部の前方のカメラで着陸機や周囲の状況を、
後方のカメラでは敵などを撮影。
撮影画像を別の探査機を経由して地球に送信。

自在に動く両輪

左右の車輪を自在に動かし、月の表面を覆うレゴリスの上を走行。
左右の車輪が両方一緒に動く「バタフライ走行」、別々に動く「クロール走行」。
2種類の走行モードが平地だけでなく、レゴリスの傾斜地での走行も可能にした。



What's SORA-Q

SORA-Qとは

JAXA、タカラトミー、ソニーグループ、同志社大学の共同開発によって生まれた、
超小型の変形型月面ロボット。

玩具開発によって培われた技術によって
変形機構および超小型・超軽量を実現しました。

SORA-Qは着陸機から球体のまま放出され、
月面に着陸すると変形を開始し、
走行可能な月面ロボットへとその姿を変えます。

SORA-Qは月面を走行し、
搭載されたカメラで着陸機や周囲を撮影します。
そして、ミッションを終えると挙動を停止して月に残ります。

JAXAの「宇宙探査イノベーションハブ」研究提案公募の枠組みの下、
2016年からJAXAおよびタカラトミーが筐体の共同研究を開始し、
その後、2019年にソニーグループが、2021年に同志社大学が加わり、
4者で共同開発を進めているものです。