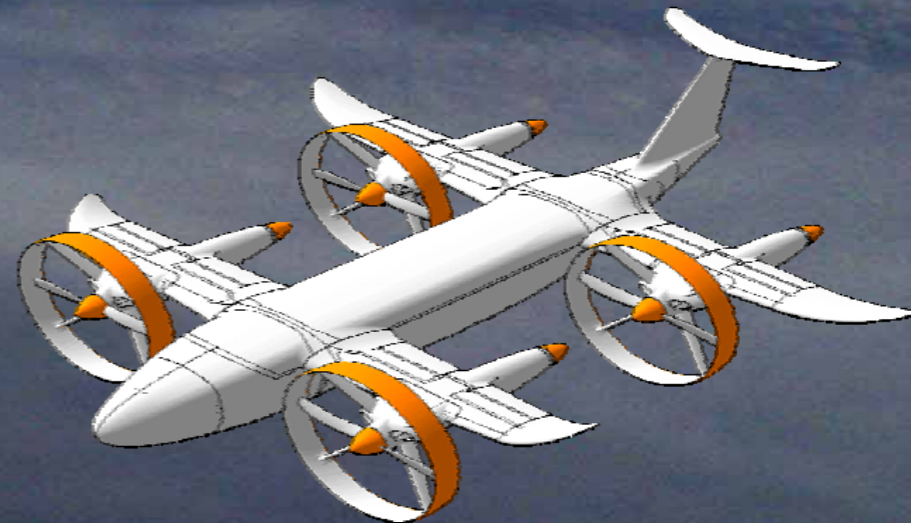


• *GH Craft* 軽い・速い・技術 挑戦

• 2006 / 10 / 18 (株)ジーエイチクラフト



# 4発テイルト・ウイング型VTOL無人機

QTW ; Quad Tilt Wing

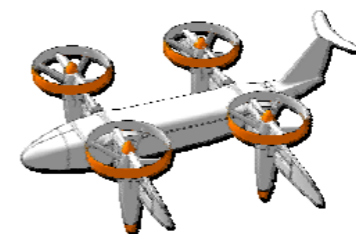
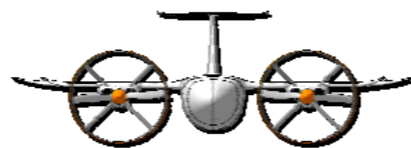
(株)ジーエイチクラフト

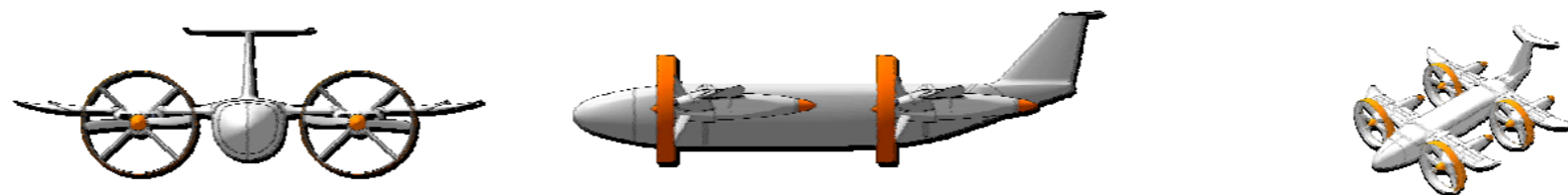
(当社は先端乗り物試作開発メーカーです)

日本産業用無人航空機協会会員

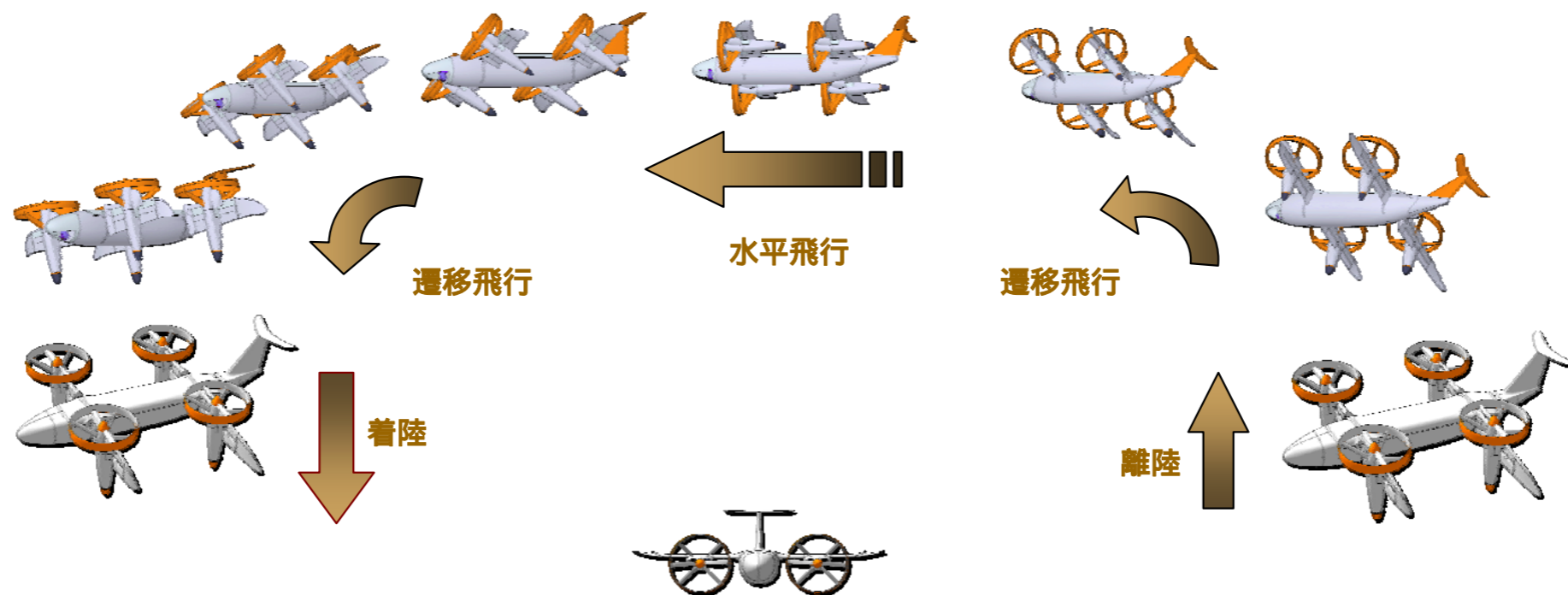
新航空輸送システム技術研究組合社員

[www.ghcraft.com](http://www.ghcraft.com) 御殿場市 板妻11-6

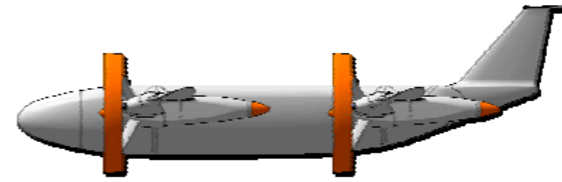
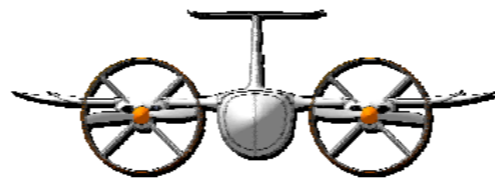




- ・ QTW-UAVの用途: 観測 / 監視 など
- ・ VTOL 高速飛行ロボット 開発中の航空機です
- ・ 総重量100kg以下、垂直離発着(V-STOL)機



## QTW-UAV は



QTW-UAV は、4発テイルト・ウイング型VTOL無人機 です

1. 広い場所を必要としないヘリコプタの簡便な離発着能力と、
2. プロペラ機の巡航性能(高速飛行と長い航続距離・滞空時間を、併せ持つ無人機です

- ミッドレンジ、低・中高度、小型(最大離陸重量100kg以下)
- 制御系開発は千葉大との共同研究で、ホバー自律飛行までを実証
- 現在遷移飛行の実証フェーズ中です

ここまでの開発費は100%弊社自社負担

- ・ 具体的な Mission 確保と 開発資金を調達活動中です

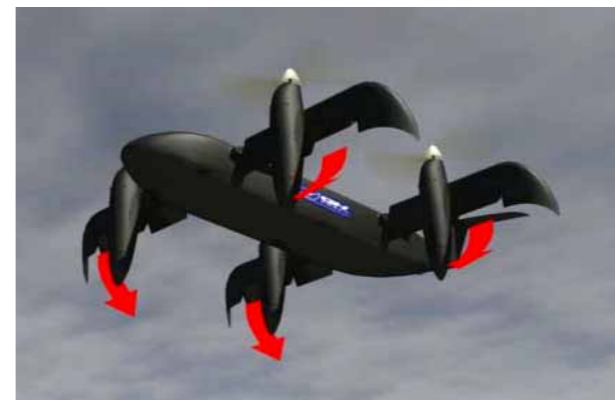
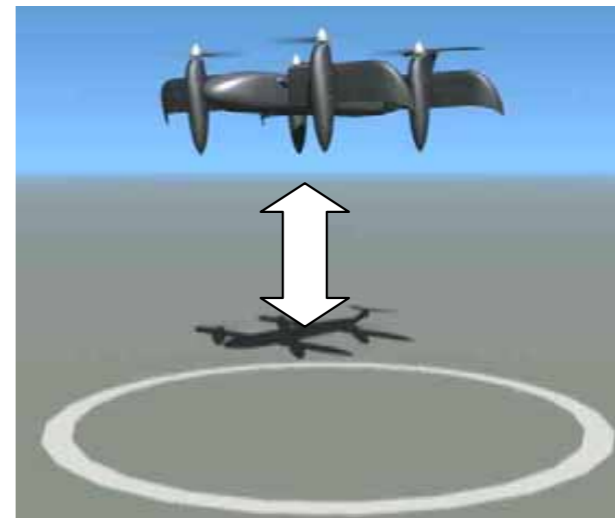
任意の要求仕様・寸法の機体を設計・製作いたします



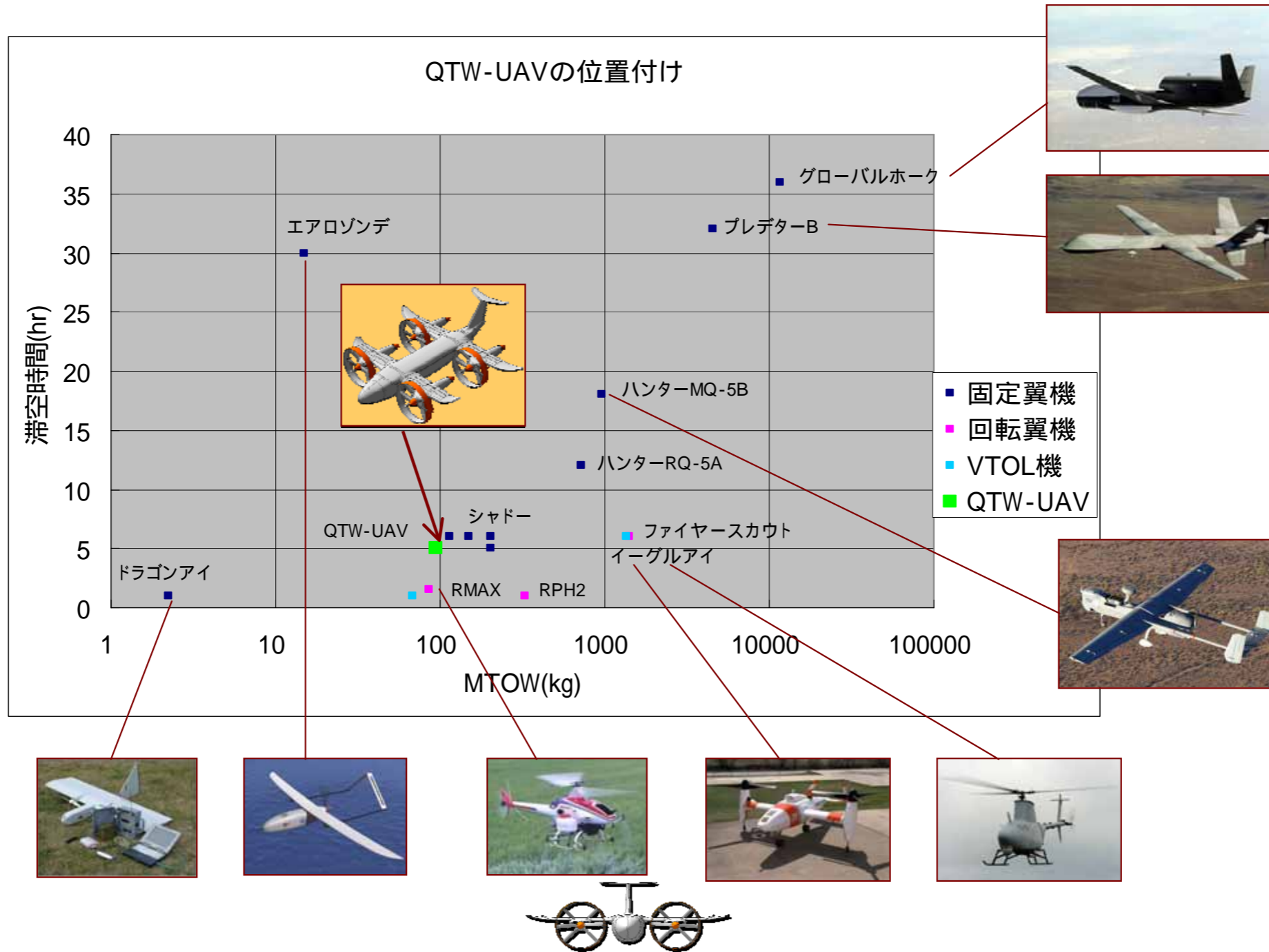
株式会社 ジー エイチ クラフト

# QTW-UAVとは

- 離着陸に滑走路が不要(VTOL機)
  - カタパルトや回収ネットなどの回収装置不要。
  - 船上等からも運用が可能
- 水平飛行時は前進速度を得て固定翼機モード
  - ヘリコプターの倍以上の速度・航続距離
  - 広域搜索・偵察行動が可能
- ヘリコプターと比べて単純な機構・構造
  - 高い信頼性
    - ・ VTOL時はピッチ・ロール制御を前後・左右の推力差で、ヨー制御はプロペラ後流効果を利用
    - ・ ヘリコプターのサイクリックピッチ機構のような複雑なシステムを用いない簡素な操縦システム



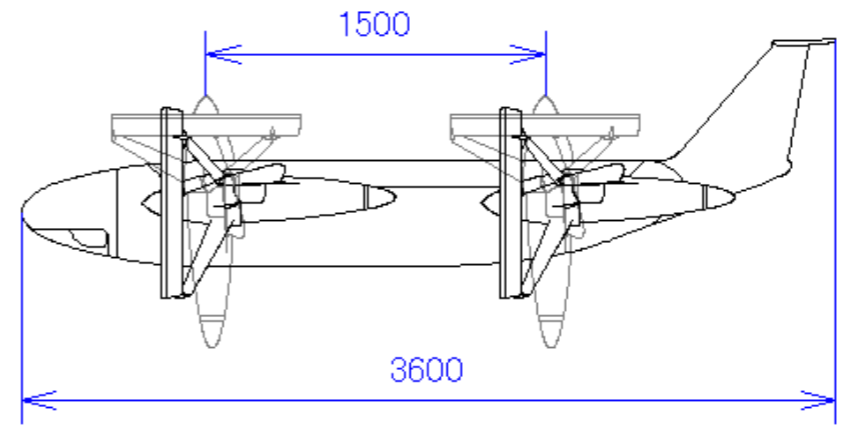
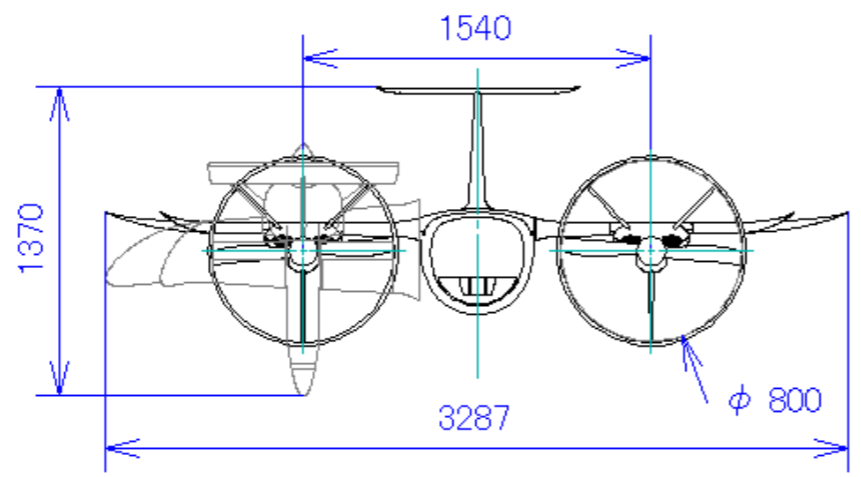
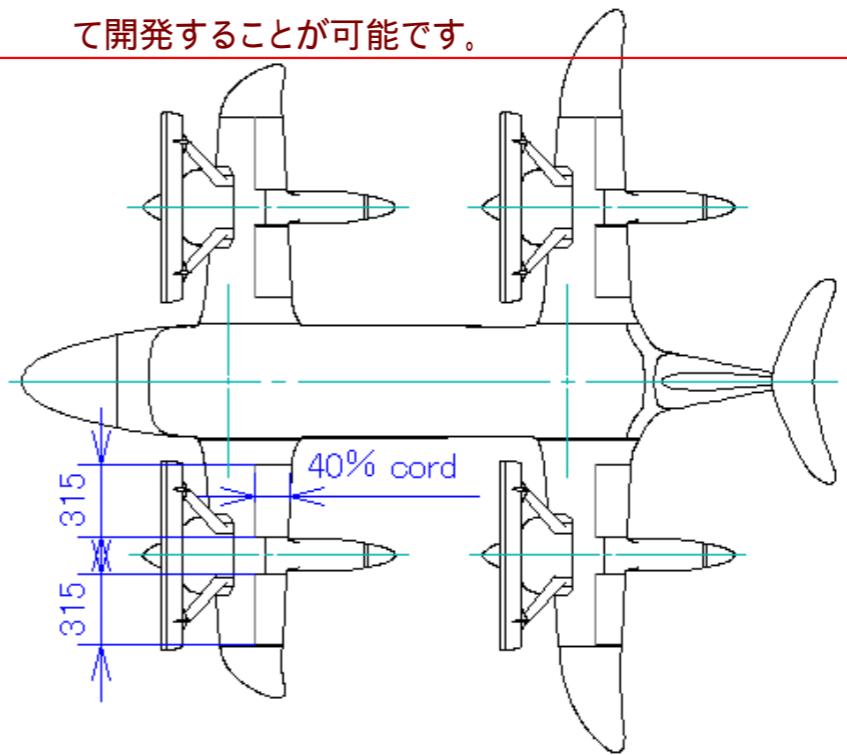
# UAV MAP



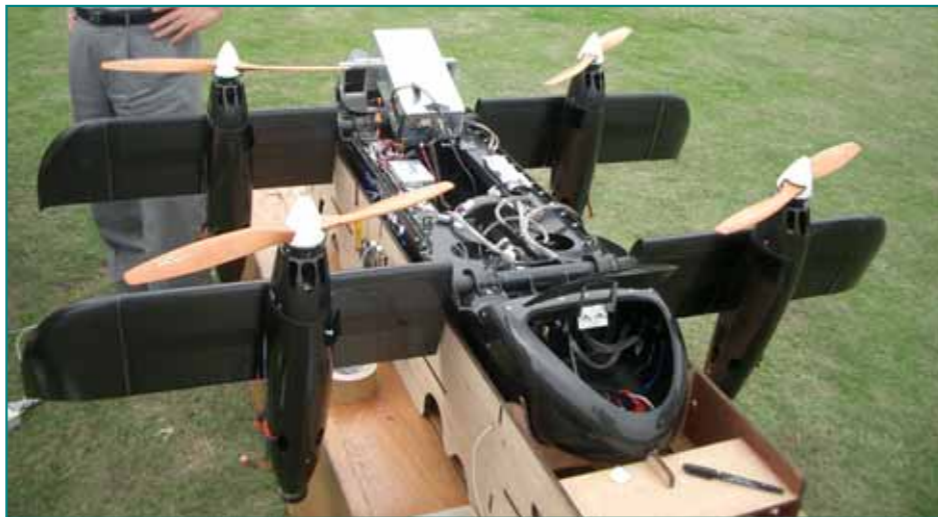
# 3面図と主要諸元

・ 本諸元・性能は、極地研究所殿の南極観測任務に向けて最適化したもののです。1例として提示いたします。防衛庁殿からご要求を示して頂ければ、それに合わせて開発することが可能です。

- 最大全備重量 : 95 Kg
- 空虚重量 : 55 Kg
- 搭載品重量 : 20 Kg
- 最大航続距離 : 1,000Km(最適巡航時)
- エンジン : 2サイクルエンジン  
10馬力 × 4基



# 飛行実証試験



飛行実証機



Tilt角70°での遷移飛行





# 運用例 (野外運用)

