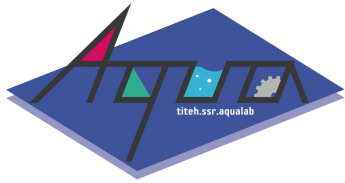
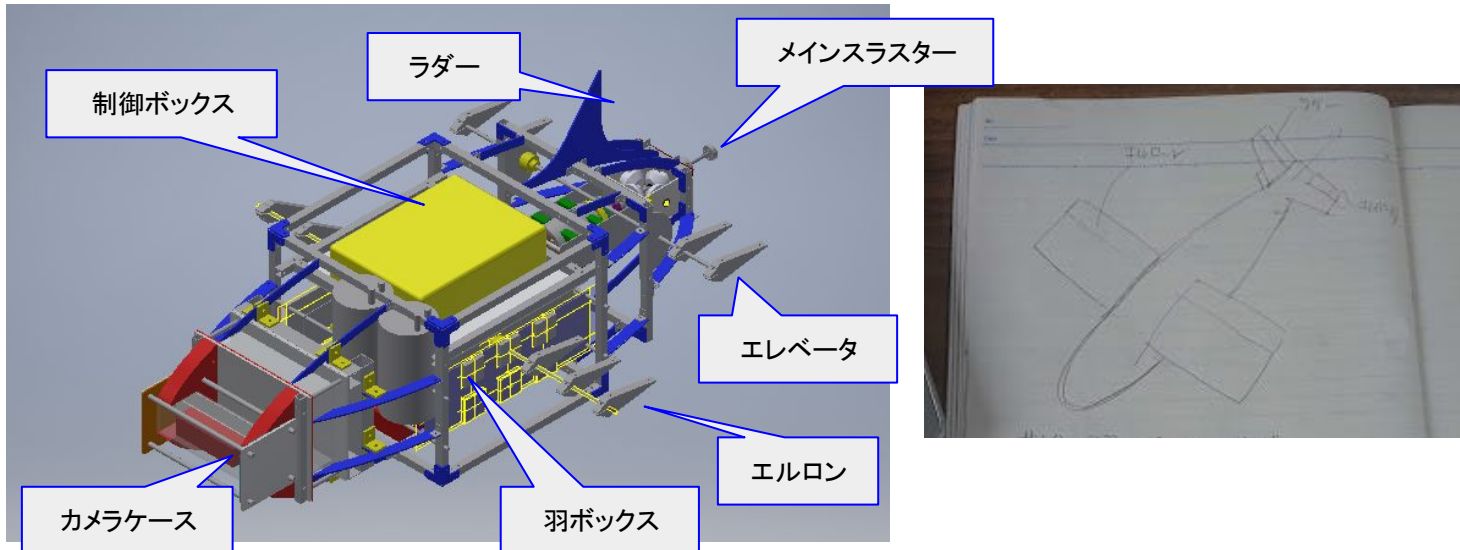


# イカヒコーキ



東京工業大学 ロボット技術研究会  
アクア研 イカヒコーキ班



長さ×幅×高さ[mm]	850 × 500 × 310
重量[kg]	6.2
制御	NVIDIA Jetson Nano Developer Kit
センサー	Intel Realsense D435i

- ・エルロンを左右同方向に向けピッチ回転、逆方向に向けロール回転
- ・ピッチとロールの回転を組み合わせ、3次的に移動
- ・メインスラスタに二重反転プロペラを用い、反作用を打ち消す
- ・羽の駆動にはモーターと可変抵抗を用い、高トルク化
- ・羽のモーターをボックスにまとめ、タイミングベルトなどで羽に伝達
- ・カメラケースを家で加工できるよう工夫

