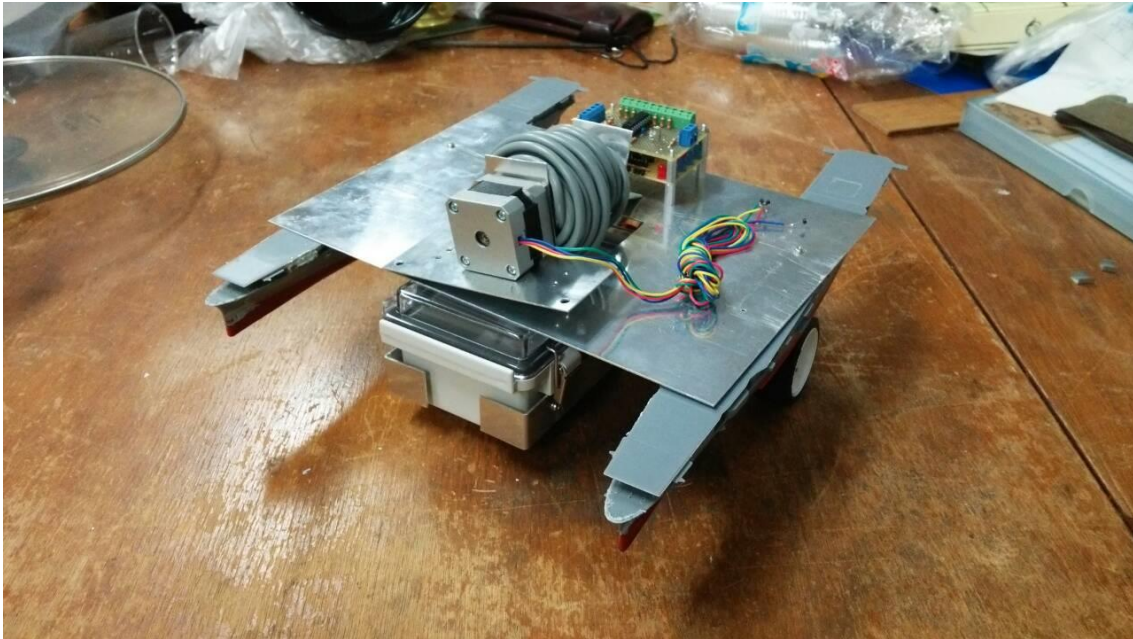


BMI.2



今年は上のように水上の母船と水中の子機からなるロボットとなりました。水上の母船は基本的に操縦用の電波を受信し子機に有線で伝えることを主としています。今回用いられているモーターは主にブラシレスモーターで水中に設置するようにしています。子機はプールのそこをタイヤで進むように作っています。子機を巻き上げるモーターは途中停止および部活の技術向上のため、ステッピングモーターを用いています。

・子機



子機は水中にあるため防水ケースにはいつているものの水が浸入してくる可能性があるため、中に”バブ”が入れてあります。進入した水と反応し、内部が高圧となりそれ以上の浸水を防ぐことができます。また、防水性を損なわないようにボディに開ける穴は最小限にするためにアルミの枠を取り付けそこにモーターを取り付けています。

(写真では基盤、親機との通信ケーブルは未実装です)

・親機



親機は船の模型を用いた双胴船で出来ており、子機を収納、運搬できるように作られています。親機と子機をつなぐケーブルの接点はイヤホンジャックを用いた回転接点となっています。