

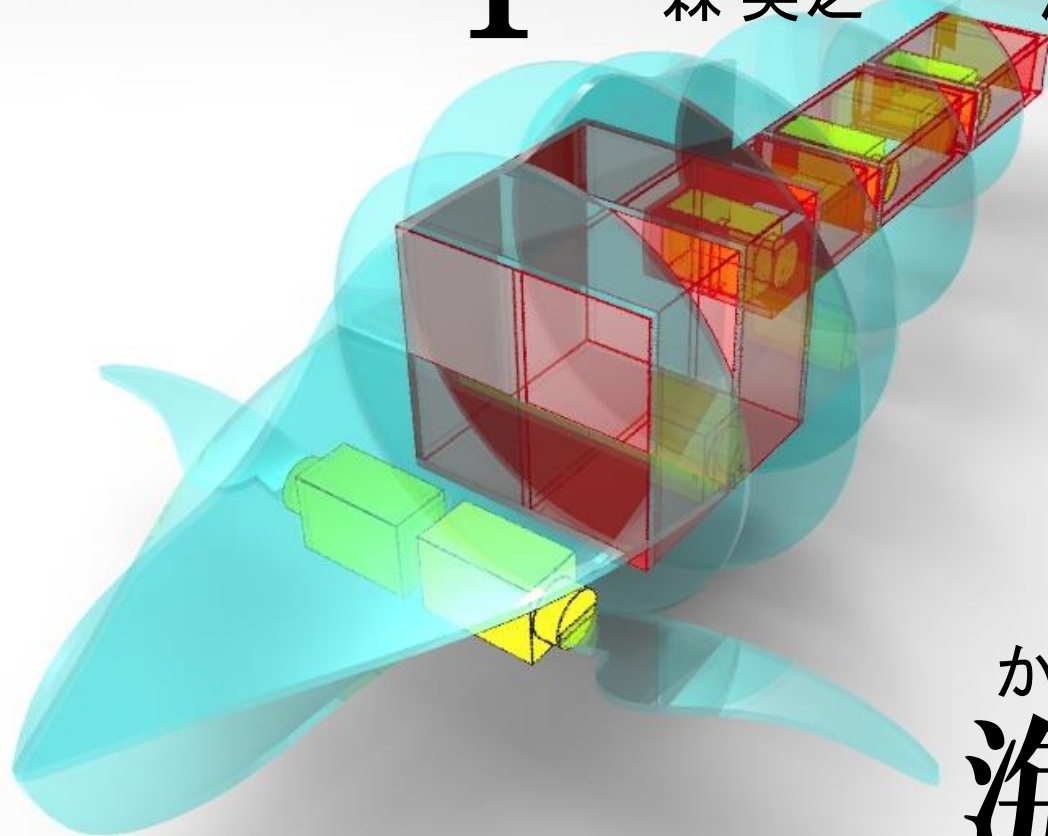
# Dolop

電気通信大学

福田 優太郎 室谷 英明

森 英之

渡辺 莉菜



## かいとん 海豚

〔前進・旋廻・潜水・浮上〕サーボモータの周期をずらし角度を連続的に変化させることでドルフィンキックを再現。左右対称についでいる胸ビレを回転させ、水からの抵抗を利用し、旋回、潜水、浮上を行う。

〔制御系〕送信機からの信号はRaspberry Piに伝わり、Arduinoを用いて信号を読み取り、制御信号に変換。信号は、潜水動作、旋回動作、本体の速さ制御に用いる。

〔webカメラ〕ROV前方の映像をリアルタイムで端末に表示させる。

〔コントローラー〕スマートフォンからの操作が可能。今回はiPadから操作。

|                     |                           |
|---------------------|---------------------------|
| 寸法[mm]<br>(長さ×幅×高さ) | 500×200×150               |
| 重量[kg]              | 3                         |
| スラスタ                | 防水サーボモータ×4                |
| バッテリー               | Lipo電池                    |
| 映像                  | Webカメラ                    |
| 制御                  | Arduino<br>Raspberry pi 2 |
| コントローラー             | iPadからの遠隔操作               |

