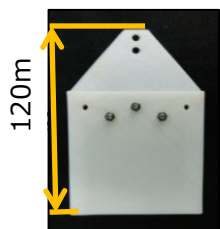


胸ひれ型推進器を4つ搭載して、水中を自由自在に動くことができるロボットだよ

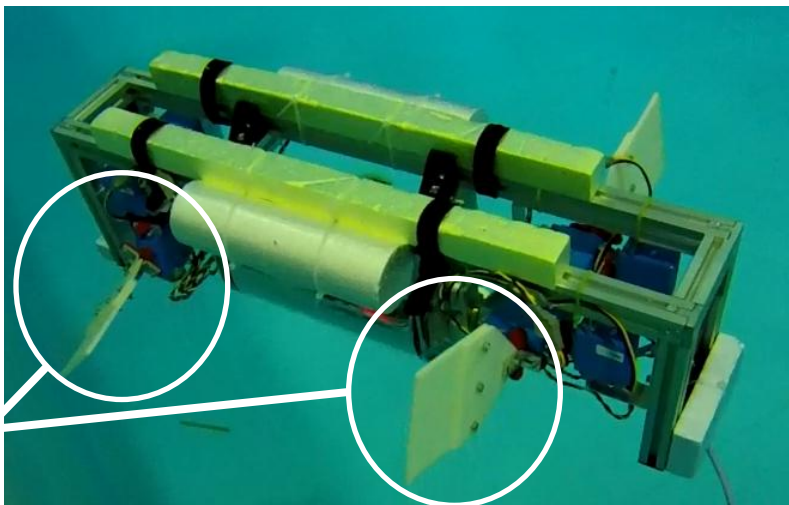
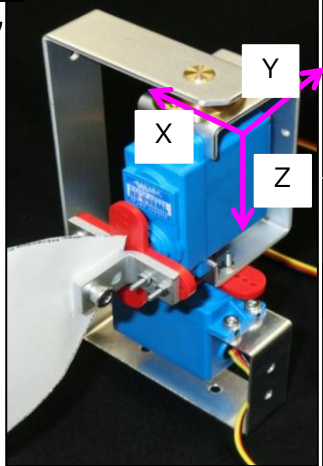
- ・小型のオープンフレーム構造
- ・防水容器と、前後左右に合計4つの胸ひれ型推進機構を搭載
- ・開発環境C++@Ubuntu

胸ひれ型推進器

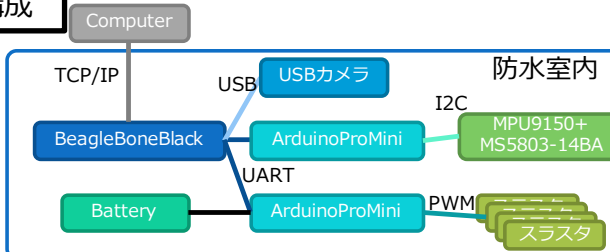
2つのRCサーボモータで、X,Y,Zの3方向へ推力を生成可能



ひれ部の外観



システム構成



機体諸元

寸法 [m] (長さ×幅×高さ)	0.6×0.15×0.23
重量 [kg]	4.0
スラスト	ひれ型推進器x4 (RCサーボモータx8)
センサ	Webカメラ
	IMU (MPU9150) 圧力センサ (MS5803-14BA)
バッテリー	Ni-MH 7.2[V],4500[mAh]
制御器	BeagleBoneBlack ArduinoProMinix2
稼働時間[分]	60
制御方式	自律制御

胸ひれ型推進器動作の様子

Z軸負方向(画面上側)へ進む動作の例(写真の左から右へ動作が進んでいく)



X軸正方向(画面左側)へ進む動作の例

