

KPC-AUV



深度計

水圧を計測することで、水面からの深さd[mm]を計測。(精度1cm)



スナップ錠

スナップ錠を使用することで、蓋の取り付け時間を短縮。



Fit-PC

画像処理、物体検出を行う。処理したデータを基に状況判断。
Intel Atom Z550
CPU:2GHz 2GBメモリ
OS: Windows XP



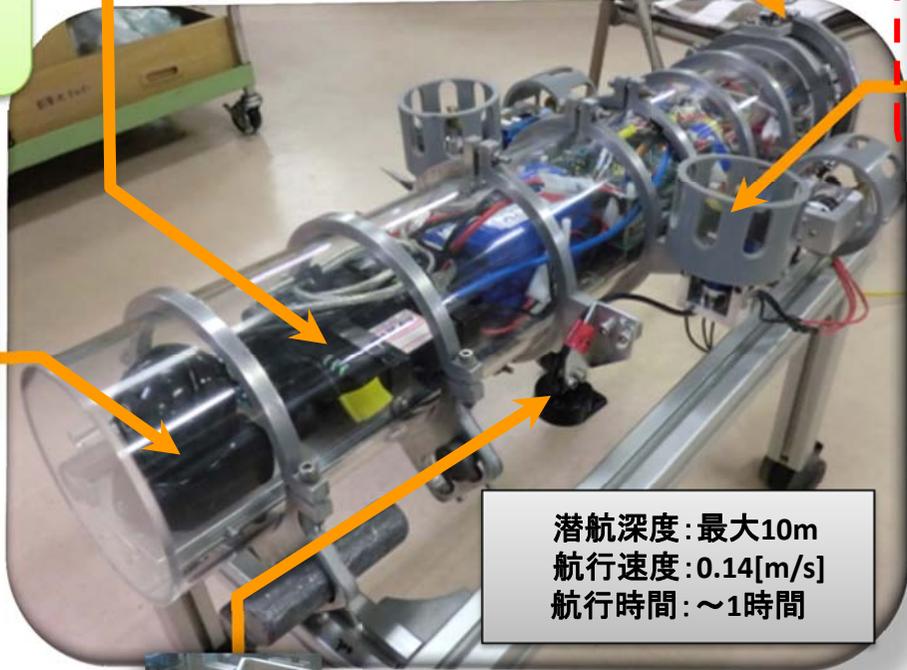
推進部

個体差の似通った4基のスラスタで4自由度を制御している。



USBカメラ

筐体内部の前方と下方に設置。前方カメラは、パン&チルトが可能。



潜航深度:最大10m
航行速度:0.14[m/s]
航行時間:~1時間

高度計

AUV本体の下部に取り付けて、プール底までの距離D[mm]を計測。(精度10cm)



環境・航行指令・画像処理結果データをログデータとして保存。それを3次元表示することで、動作の検証を行う予定。

シミュレーション機能

