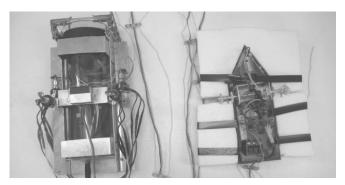
東京海洋大学ロボット研究会

Beyond Middle Island



仕様

寸法 船舶部 350×300×140[mm] 潜水艦部 400×210×200[mm]

重量 船舶部 1.135[kg]

潜水艦部 3.570[kg]

電源 リポバッテリー×2

単3電池×12

制御系 PIC マイコン×8

駆動系 ブラシレスモータ×4

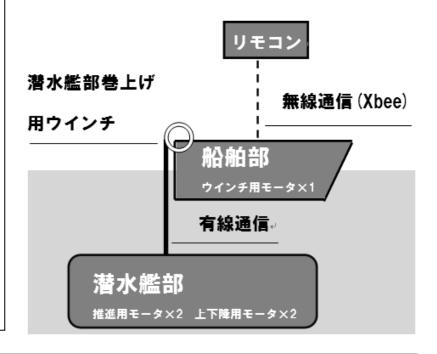
(スクリュー用)

DC モータ×1(ウインチ用)

センサ 浸水感知センサ(潜水艦部)

制御方法 無線通信で遠隔操作

システム概要

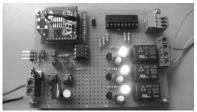


断線、浸水、故障を想定し、設計を工夫



潜水艦部の密閉にパッチン錠を採用

→ねじ止めによる密閉に比べて、内部の制御装置の出し入れ が容易



動作確認用 LED

(潜水艦部20個 船舶部7個 リモコン3個)

→各部の動作状態を、テスターを使わず目視で確認可能



潜水艦部内部に浸水感知センサを搭載

→潜水艦部内に浸水があった場合、潜水艦部の電源を自動的 に切る

他 2 点