

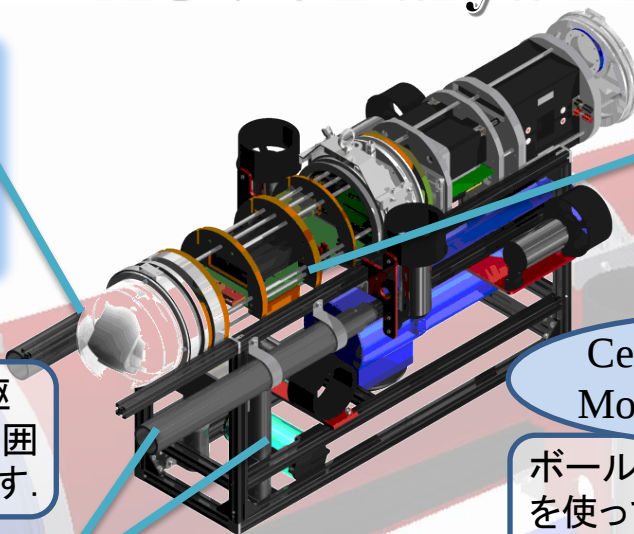
九州工業大学大学院 TEAM AILAB

AUV : Darya Bird



Camera

パン・チルトが可能な駆動式カメラにより、広範囲の視界を実現しています。



Center of Gravity Movement System

ボールねじによって移動する錘を使ってロボットの重心位置を変更し、ピッチ角を制御しています。



Torpedo

ポンプで押し出され、リードスイッチによって起動し、自走します。

Development Concept

- ❑ 1～2人による揚収が可能
- ❑ 高い保守性・管理性
- ❑ カメラ映像による広い視野確保

Specification

Dimensions	1044×351×457 [mm] (L×W×H)
Dry Weight	33 [kg]
Sensors	Attitude, Compass, Depth, Network Camera, DVL
Equipment	Thruster (110 [W])×5, Single Board Computer, CoG Movement System, 4 Torpedoes
Batteries	LiFe Battery (12 [V], 14[Ah])×3
Duration	2 [hours]

System structure with MATLAB-Simulink

