

# KPC-AUV2012

## メインコントローラ



AUV本体の統括制御と画像処理を行う。

Intel Atom Z550 CPU:  
2GHz 2GBメモリ  
OS: Windows XP

NEW!!

## 水中ライト

ライトレース時に照明の影響(本体の影など)を低減するために設置。

## 深度計

圧力センサを用いて、AUVの深度  $D$  [cm] を  $\pm 1\text{cm}$  程度の誤差で計測。

## スナップ錠

スナップ錠を使用する事で、蓋の取り付け時間を短縮。ところが



## 方位計

NEW!!

ゲート潜り時などに回転角度を制御するために、傾斜角補正を行った方位計を設置。

## USBカメラ



AUV前面と底部に画角約 $60^\circ$ のWebカメラを各1台設置。前方カメラは、パン&チルトが可能。

## 高度計

200KHzの超音波を用いて、プール底からAUVまでの距離(高度)  $H$  [cm] を  $\pm 10\text{cm}$  程度の誤差で計測。

サイズ: 直径180[mm]  
長さ 850 [mm]  
質量: 16 [kg]

潜航深度: 最大 5m  
航行速度: 0.14 [m/s]  
航行時間: 約 1時間

## スラスタ



ブラシレスDCモータを剥き出し状態で4機設置し、サージ、ヒープ、ヨー、ロールの4自由度を制御。