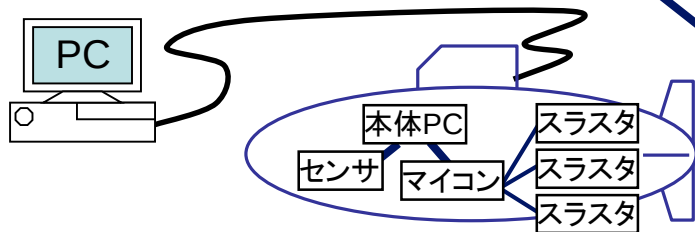


本機は輸送効率の向上を目的として、フレームにリンクを利用した折りたたみ機構を搭載しました。

機体諸元

	展開時	輸送時
・全長	900mm	900mm
・全幅	650mm	460mm
・乾燥質量	20kg	
・潜行可能深度	10m	
・搭載センサ		
・3軸加速度センサ	1基	
・3軸ジャイロセンサ	1基	
・3軸地磁気センサ	1基	
・画像処理用Webカメラ	4基	

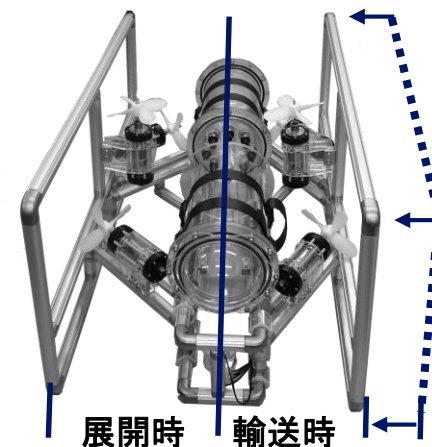
制御系



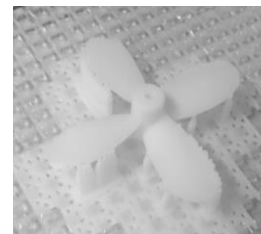
- ・水密ボックス内にPCを搭載
- ・センサデータはPCに直接取り込み
- ・RS-232CでPCとマイコンを接続し、推力を制御
- ・ROVモードでは外部PCより有線で接続

特徴

- ・外フレーム構造へのリンク機構の導入
→輸送時体積を30%低減し、輸送労力を軽減
- ・4基のスラスタによる全方向移動
- ・底部2基、前後1基のカメラによる画像処理



- ・OpenPropを利用したスクリュー



動作戦略

- ・同時に2つ以上のカメラを並列利用
→ブイタッチの高精度化

