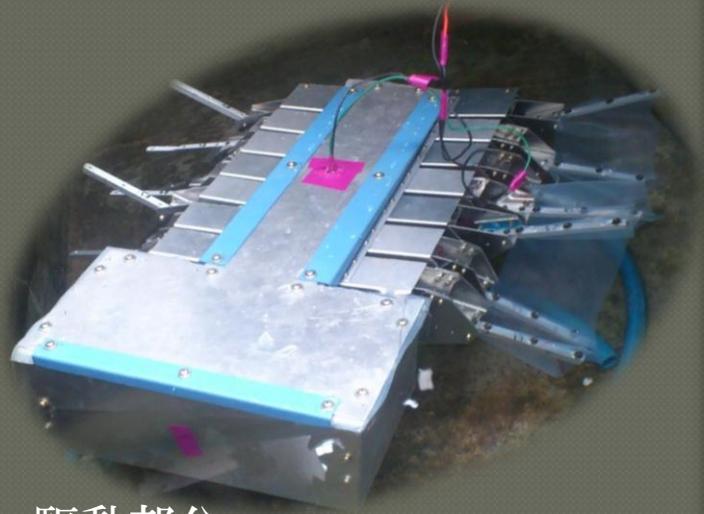


# Raybot

## ・ 本体概要

本体仕様	
寸法	700*580[mm]
重量	15[kg]
電源	鉛蓄電池[WP8-12]
センサ	三軸加速度センサ (KXM52-1050)
制御系	Arduino
推進部	側ヒレ12Vモータ (DME44S6HPA)と ラシレスモータ (EMAX CF2822)
制御方法	有線操作



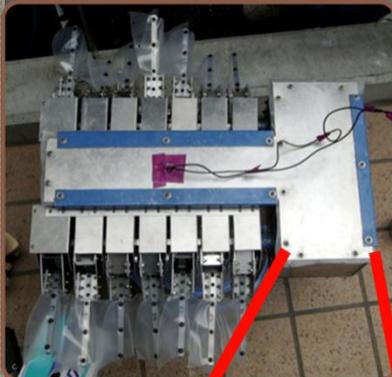
## ・ 駆動部分

### 偏心カム機構



カム↑

## ・ 防水の工夫点



熱収縮チューブと  
ゴム手袋を使用

駆動部の  
軸継手部分に  
Oリングを使用

