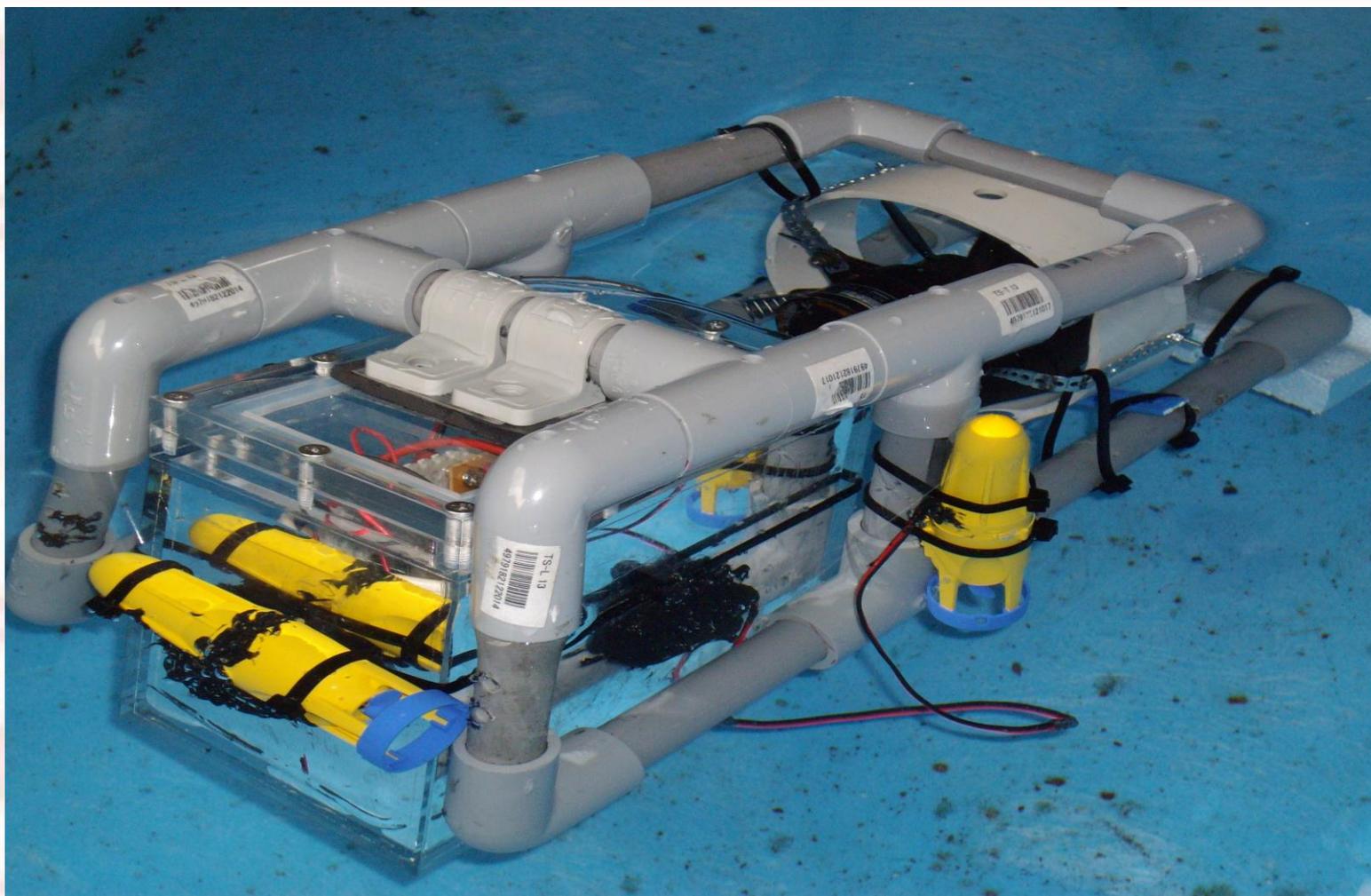
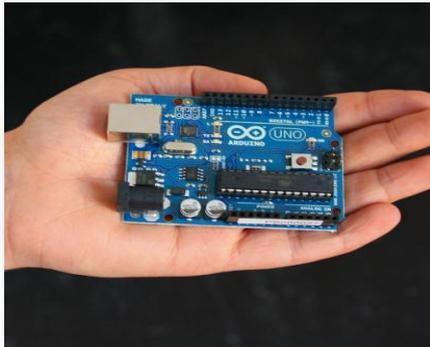


教材向け水中ロボット



製作目標

教育用途であるため複雑なシステムは使用しない
今回はメインのICにArduinoを使用



モーター

モーターには「タミヤ水中モーター」を使用

高出力が欲しいメインスラスタには換気扇のモーターを流用



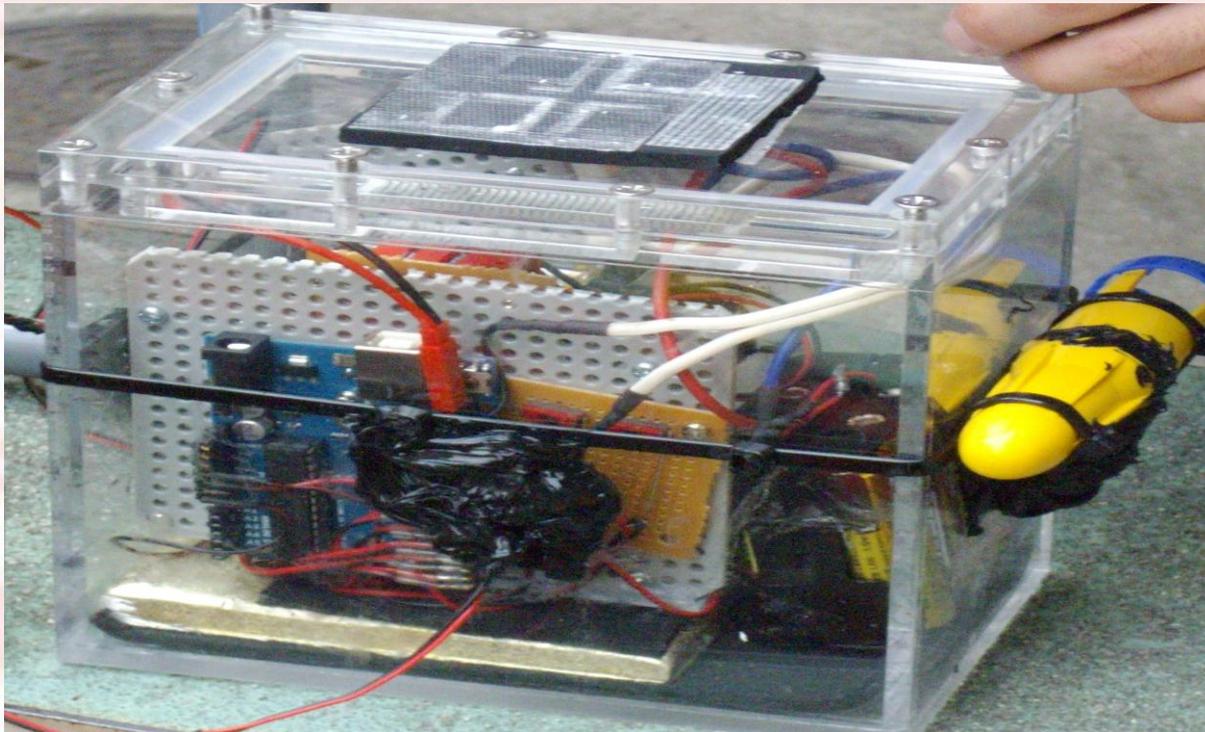
その他のIC

・Arduinoは汎用性は高いがプログラムが難しい
なのでプログラムが容易な「マインドストーム」
「ビュートローバー」を用意



水密容器

水密容器には10mmのアクリル容器を制作依頼



制御

Arduinoの制御にはBluetoothを使用し無線化
マインドストーム、ビュートローバーは
自立プログラム

