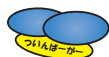




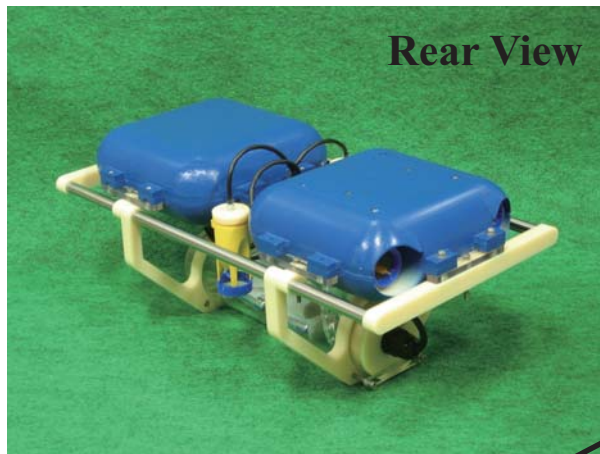
AUV “Twin-Burger” の小型RCモデル



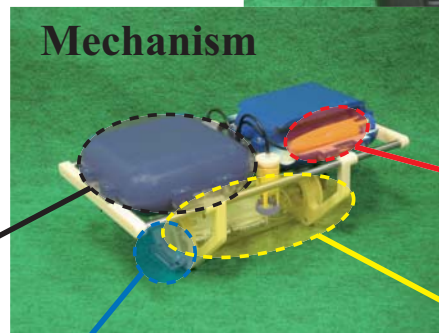
mini Twin-Burger

AUV “Twin-Burger”の小型モデルに4チャンネルのラジオコントロールシステムを搭載したロボット。

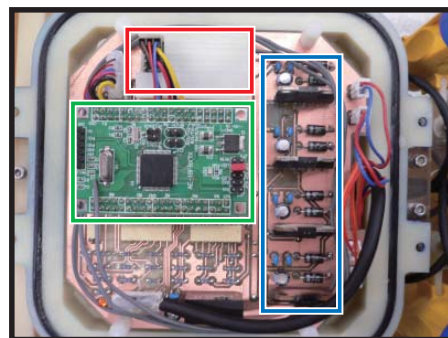
Rear View



Mechanism



Circuit



受信機で得た操作指令をPICで取り込んで処理することで、各スラスタを組み合わせることで制御することが可能になっている。

操作指令の伝達
送信機



受信機



マイクロコンピュータ
(PIC)

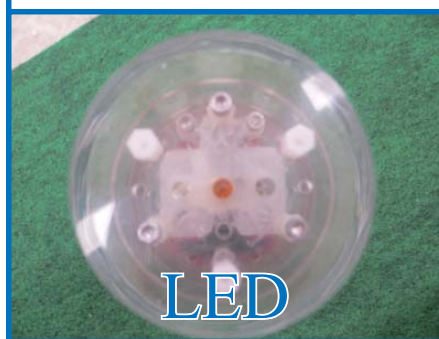


モータドライバ



モータ

下部スラスタ前部には、LEDを装備。ロボットの動作にあわせて発光し、状況を確認できる。

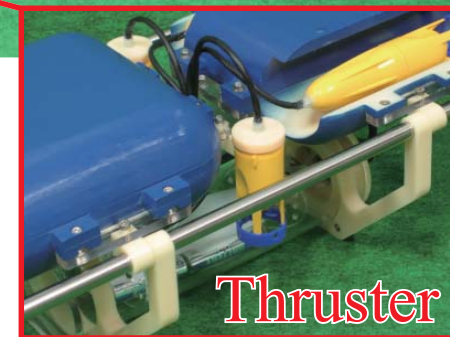


LED



Battery

下部の耐圧容器には単三電池8本を用いて、約6[V]の電源を確保している。



Thruster

田宮模型の水中モータを加工したスラスタを前後進方向に二基、垂直方向に二基装備している。