



九州工業大学 Kyushu Institute of Technology

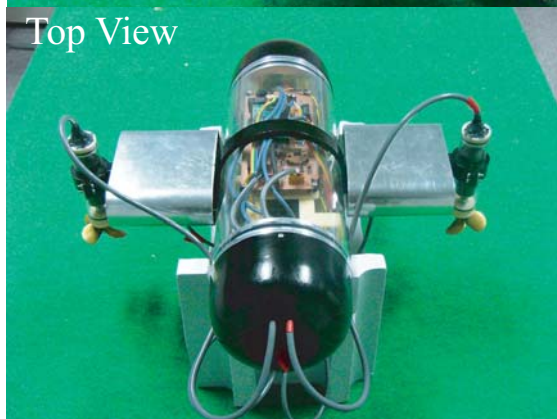
製作: 荒木 聡史, 森 邦洋

small AUV "SeaBird"



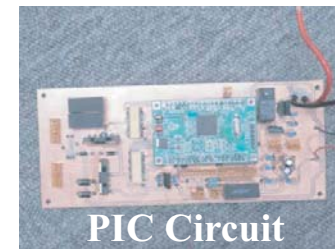
耐圧殻にアクリルドームを使用し軽量化を実現。一人で投入・揚収が可能。

Top View

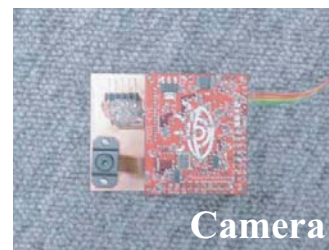


Length	375 [mm]
Width	430 [mm]
Height	130 [mm]
Weight	5 [kg]
Equipment	Heading Sensor
	Depth Sensor
	Thruster X 2
	Battery NiMH 7.2V 3300mAh X 2
	CPU (PIC18F8720)
	Camera Module

AUVのコントロールを行うPIC回路部。CPUはマイクロコンピュータ(PIC)を使用。各種センサ情報の処理、行動決定を行う。

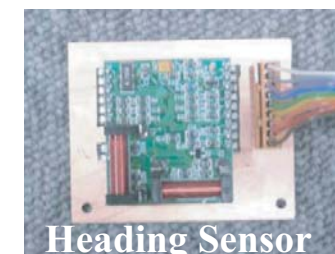


PIC Circuit



Camera

地磁気を利用する方位センサ。自機がどの方向を向いているか把握することが可能

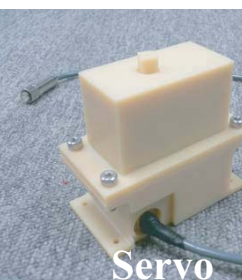


Heading Sensor

スラスタは、駆動軸にO-ringを用いた水密構造。スラスタはサーボ機構により水平～垂直の任意の角度に設定可能。前後進、潜行・浮上、左右旋回を二つのスラスタで行う。



Thruster



Servo

九州工業大学
生命体工学研究科
脳情報専攻



石井研究室

福岡県北九州市若松区ひびきの2-4
TEL&FAX : 093-695-6102
<http://www.brain.kyutech.ac.jp/~ishii/>