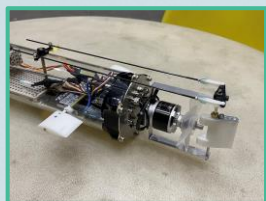


水中ロボット よこ2号

チーム名：よこ2

機体概要

- ・小型、魚雷型AUV
- ・可動部
 - ・スラスタ1機
 - ・方向舵、昇降舵
- ・センサ
 - ・9軸慣性計測装置



展望

- ・カメラ搭載→水中撮影
- ・音響通信の実現

機体の想定動作

- ・IMU情報を元に昇降舵で修正
 - ・一定の水深を保つ
- ・方向舵で方向転換
 - ・簡単な経路に追従して航行

スラスタ



ブラシレスDCモータ
970KVを使用



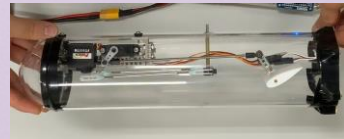
水中での動作を確認

方向舵



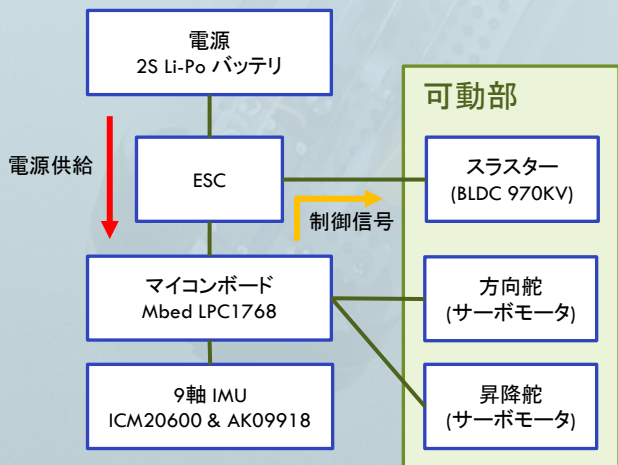
スラスタの真後ろに配置
サーボモータで駆動
左右方向の操作を行う

昇降舵



上下方向操作
方向舵同様サーボからのリンクで駆動

ハードウェア構成



製作の歩み

- 7月 申し込み・構想・部品集め
- 8月前半 機体製作
- 8月後半 機体完成、回路と制御
- 8/20現在 IMU等のデバッグ