

AREMA C2

愛知工業大学 AIT水中ロボットチャレンジ

目的

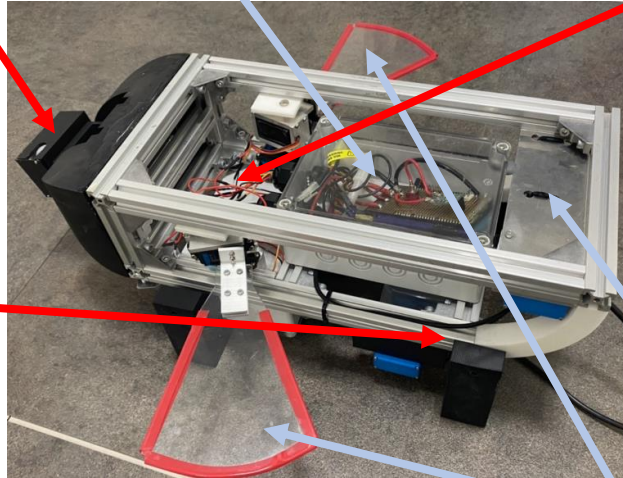
環境に優しい水中探査ロボットの開発

- ・波と騒音を小さくし生物に対するストレス軽減
- ・スクリュウ推進機構に比べ鰭推進機構は水生生物や海藻を巻き込む恐れが無い。

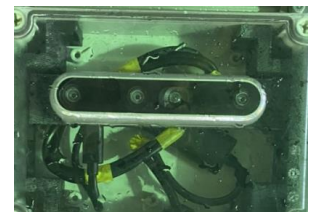
前方カメラ



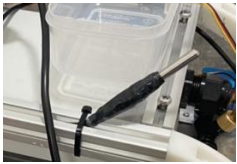
メカボックス



調査カメラ



温度センサ



バラスト機能



胸鰭

環境調査

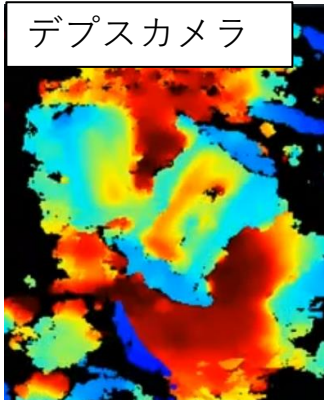
調査用カメラ

水中で撮影したカメラ映像。
透明な物体もデプスカメラで捉えられる

RGBカメラ



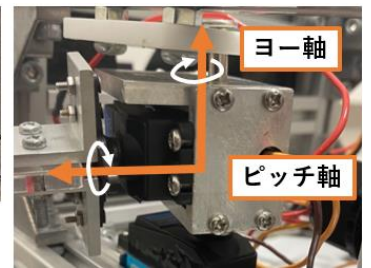
デプスカメラ



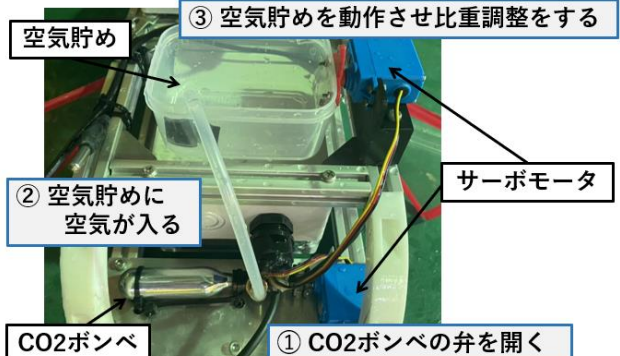
推進

二軸胸鰭推進機構

2つのサーボモーターを組み合わせ2自由度を持った鰭を使い抗力を発生させ推進力を得る



バラスト機構



温度センサ

操作しているPC画面に任意のタイミングで温度を表示させることが可能

```
14:59:23.162 -> exhaust 100% air  
15:02:07.096 -> tempture=28.69  
15:02:09.978 -> tempture=28.62  
15:02:12.580 -> tempture=28.62
```