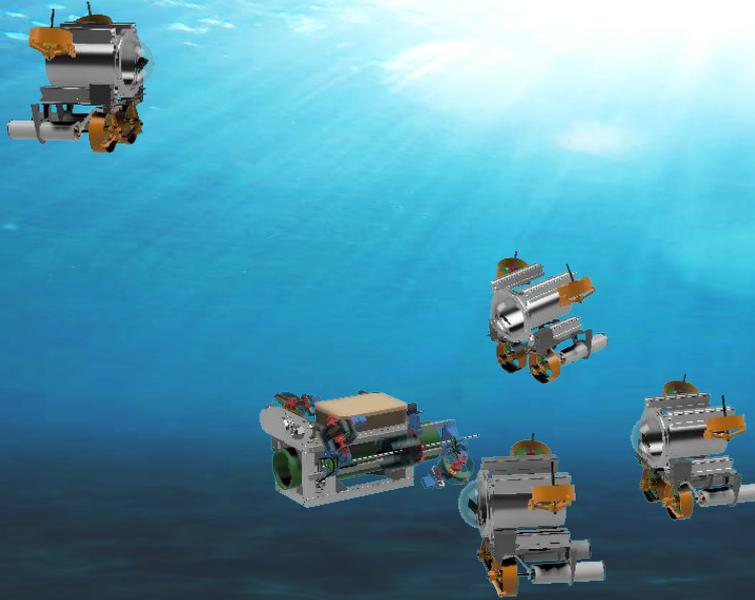


# turtlras



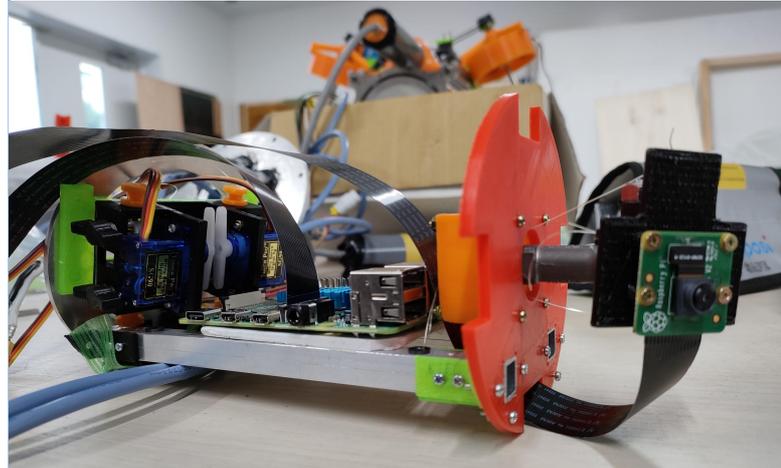
## 水中ロボットの撮影をロボット群で

### 機体



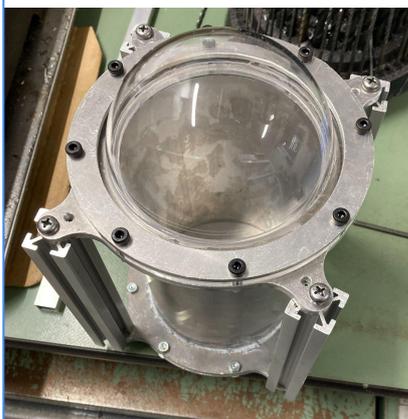
スラスタ4つで作成した。  
可変ピッチプロペラとマグネットカップリングを使用した。

### 撮影カメラ機構



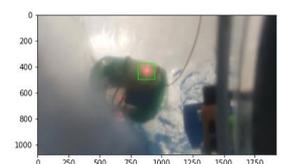
撮影カメラをワイヤーで制御します。ワイヤーの調整機構を機体後方に設置し、間は骨格フレーム内を通しました。

### ろうづけ機体



アルミ切削によって作成したフランジをアルミパイプにろう付けすることで作成した。  
前面の蓋にアクリルドームを用いることで姿勢を変えずに多方向を見渡すことができる。

### 群ロボットにむけて



LEDに対する画像処理を行いました。  
ここから他の機体の移動を検知できていきます。