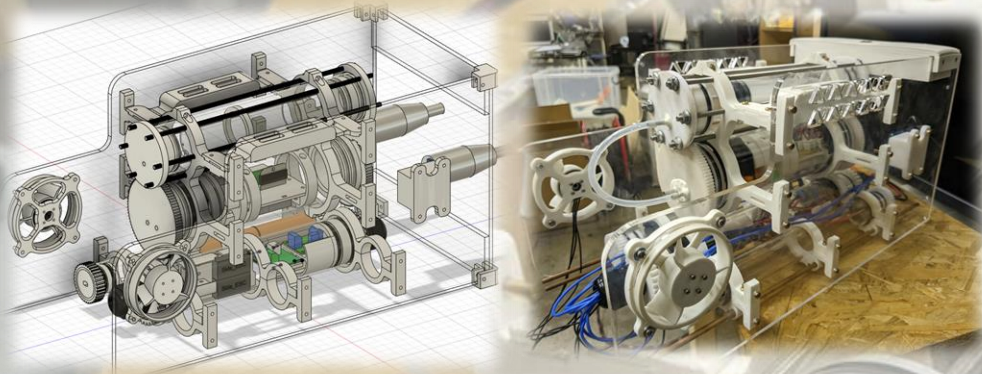


東京海洋大学 ロボット研究会

機体名：b-ROV (びーろぶ)

学部三年 石川 采燈・新田 怜司

b-ROVについて

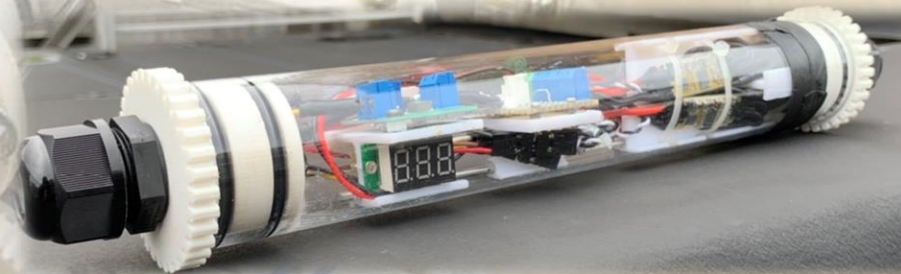


自身の技術力の試すのために製作したバラストシステムを搭載したROV

名前はバラストシステムの“b”とROVを繋げて考案

機体詳細

アクリルパイプをメインとした五つの耐圧殻から構成される3Dプリンタで印刷した防水キャップとOリングによって防水がされ、内部にはバッテリーや制御回路が収められている



バラストシステム

機体内の空間に外部の液体を取り込み、機体重量を調整し潜航と浮上を行う方法

スラストで潜航浮上を行う場合対称性を確保するため複数個のモーターが必要となる

バラストシステムであれば重心と浮心の位置に気をつければ、モーター一つで対称性を保ったまま潜航・浮上が行えるのではと考えた



↓ 注水!



水に押されシリンダ内のピストンの位置が変化してる