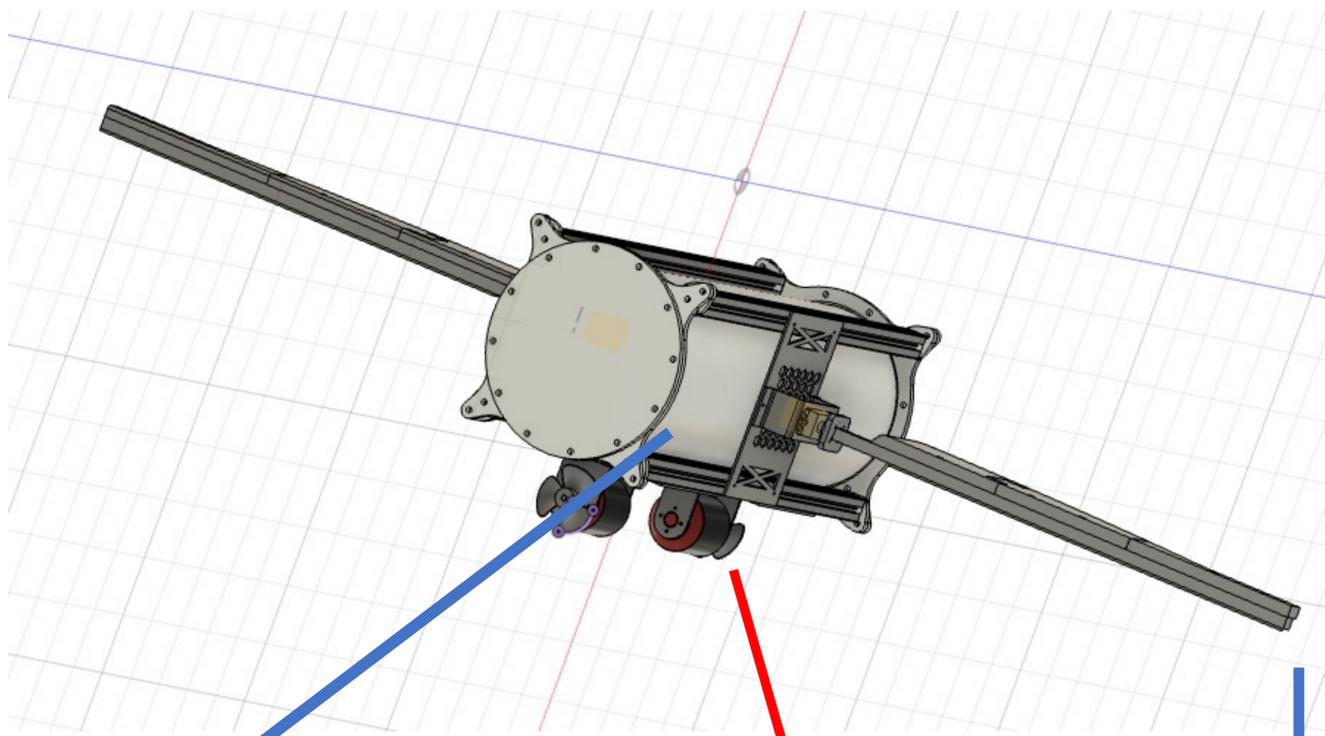


イカ2世

東京工業大学 グライダー型水中ロボットチャレンジ

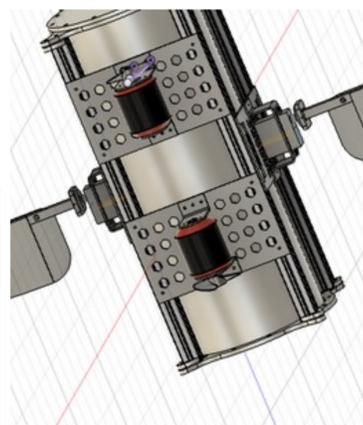
目的

三次元軌道で動けるグライダー機と言うロマンを追求するため
メイン出力になるスラスタを減らすことによるエネルギー効率の向上



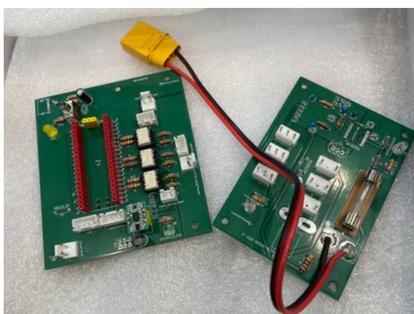
ろう付け容器

ろう付け容器を用いることでメンテナンス部位を最小限に済ませられることや、防水部分が変わりやすくなること、強度に優れることなどの優れた要素がある。



スラスタ配置

BLDC配置を同軸逆向きにすることにより、ソフトウェア的に二重反転を実現し、余分なトルクを打ち消すことが可能なようにした。



絶縁基板

弱電と強電の完全な分離。これを実現したことにより、より安全な電気配線を実現することができます。



ペンギン翼

アデリーペンギンの翼の形状を見て設計されているため、形が似ていてかわいいです。同時にある程度効果的に揚力を制御できることを期待します。