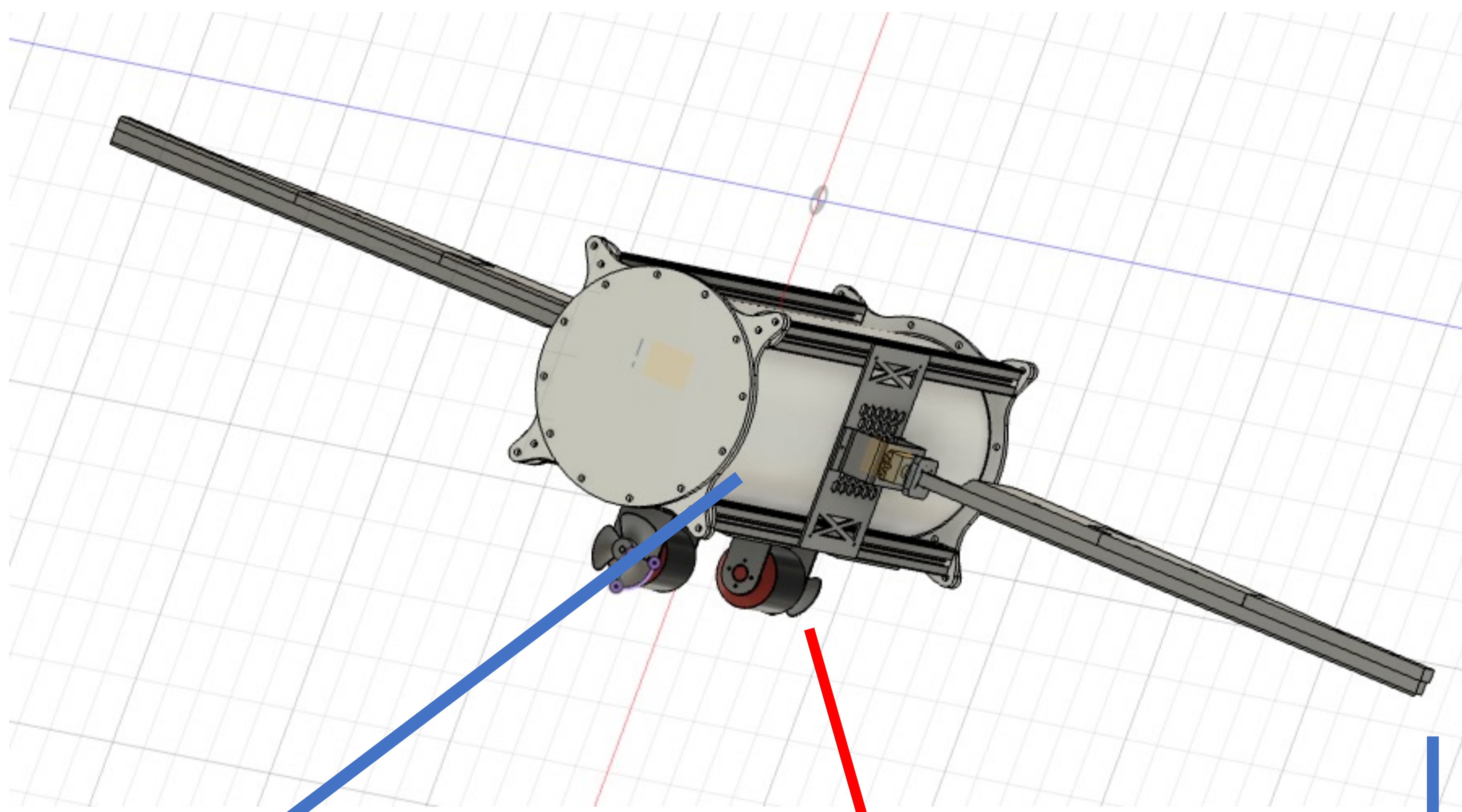


イカ2世

東京工業大学 グライダー型水中ロボットチャレンジ

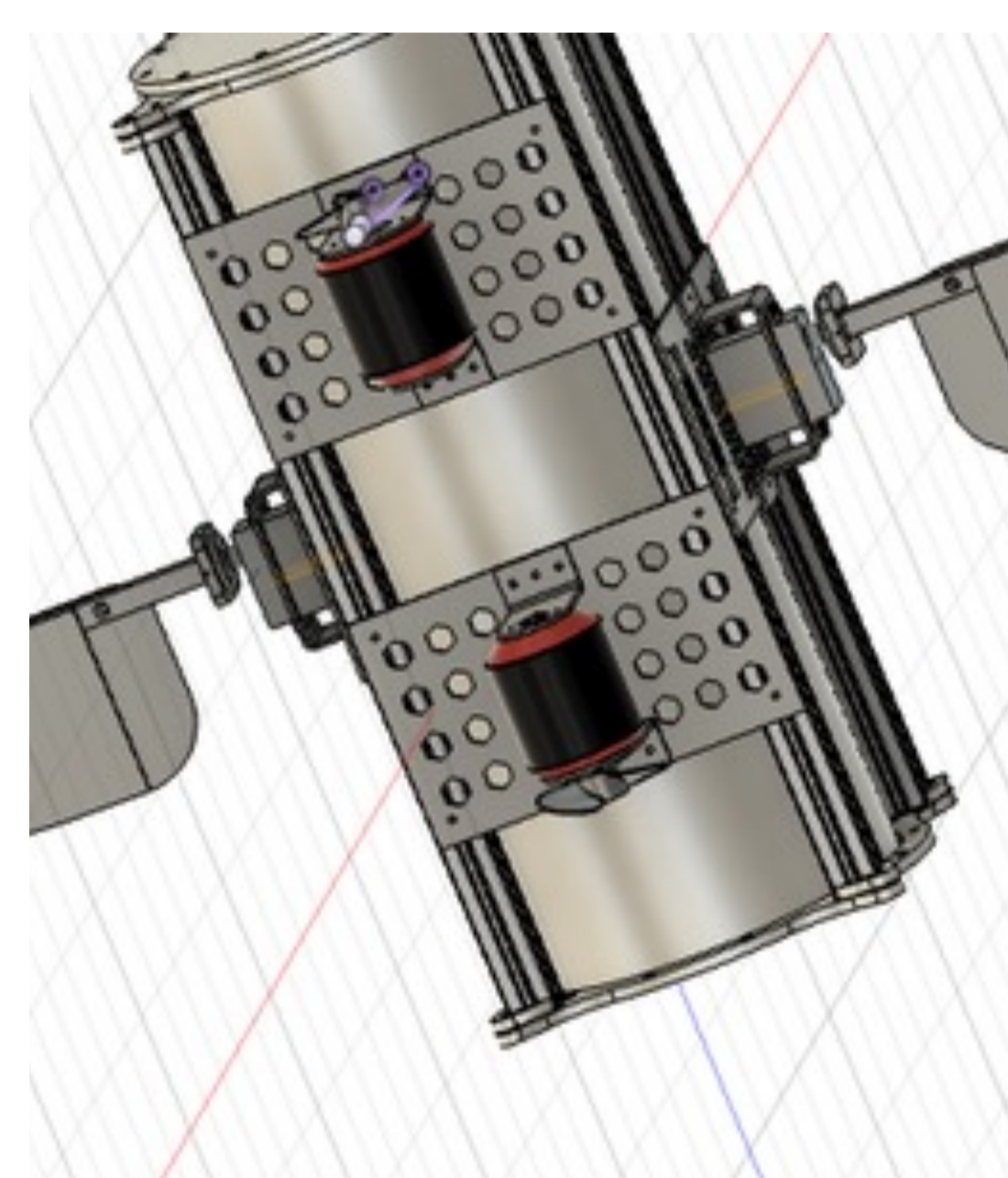
目的

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



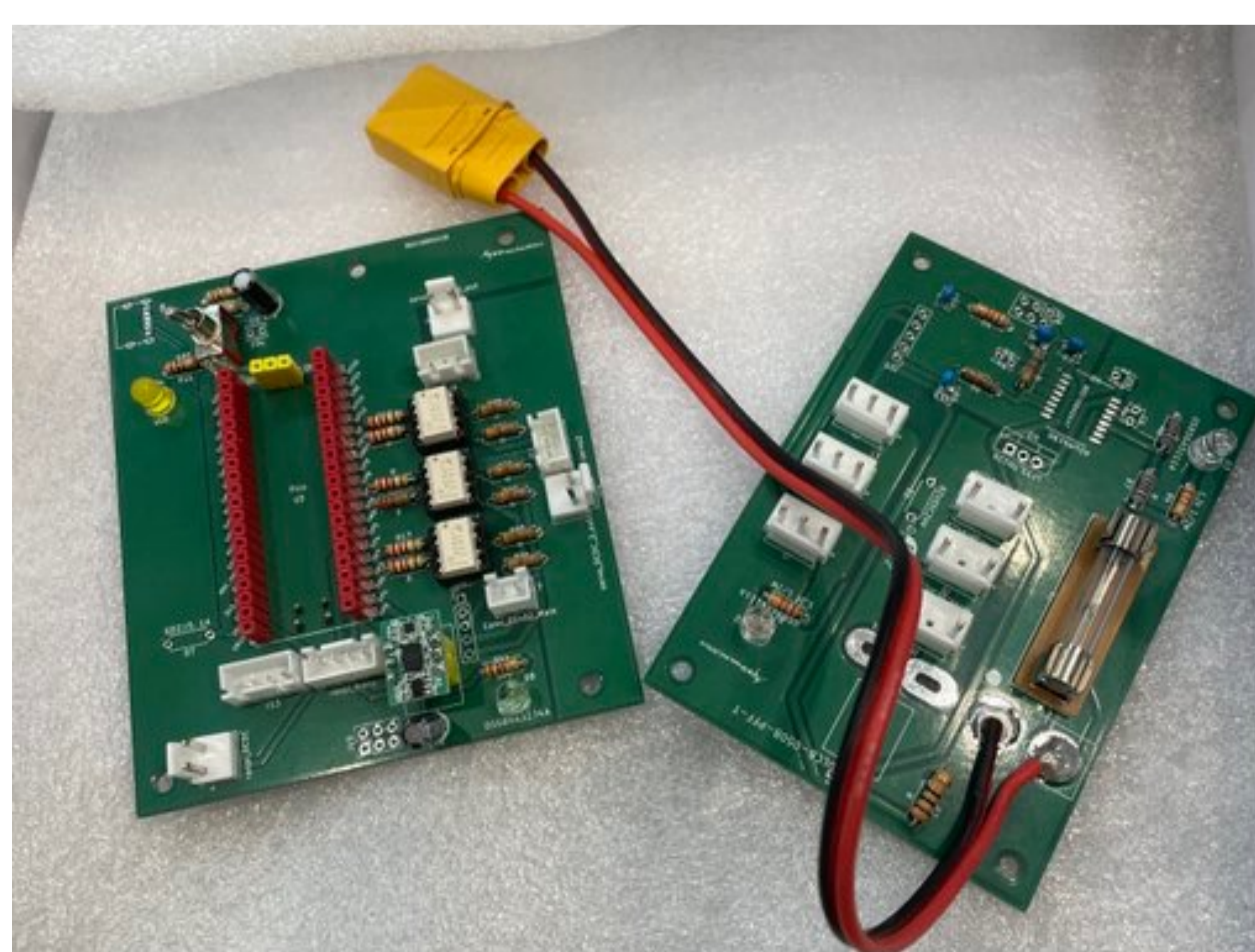
ろう付け容器

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
わかりやすくなること、強度に優れることなど
の優れた要素がある。



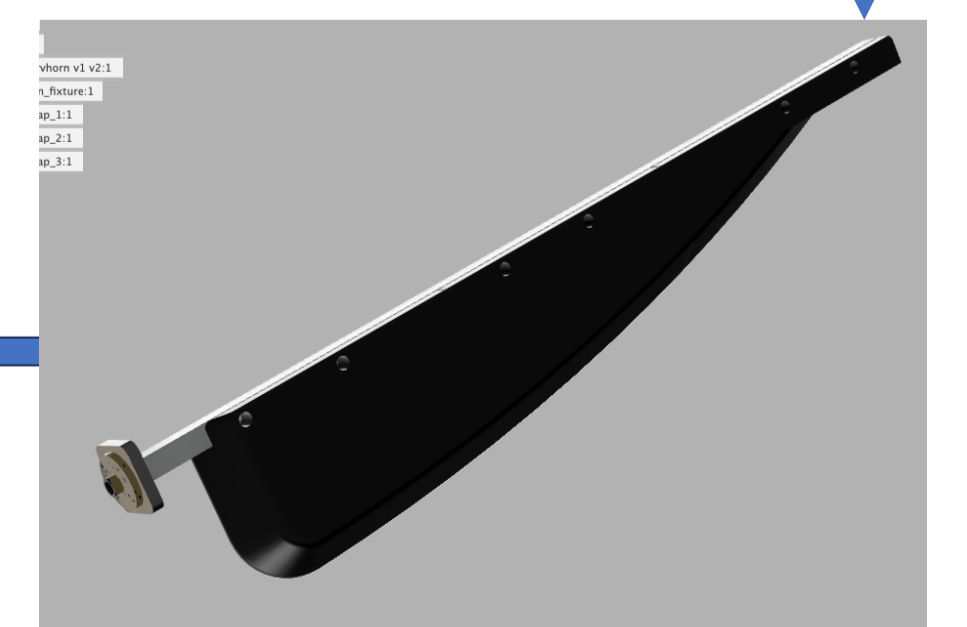
スラスタ配置

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。