



水中探査ロボット [Slider] Underwater Exploration Robot [Slider]

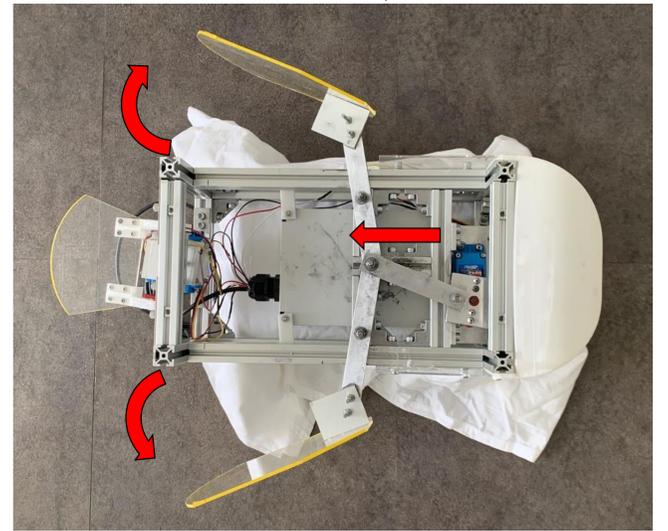
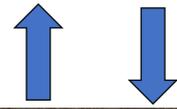
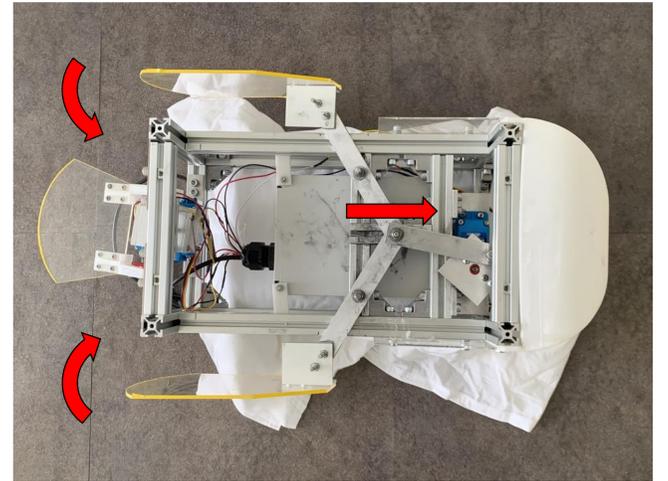
愛知工業大学

チーム名: UTD水中ラボ

目的

機構を利用して、少ない動力で効率の良い推進を可能にし、機体のサイズ及び重量を最小限にする

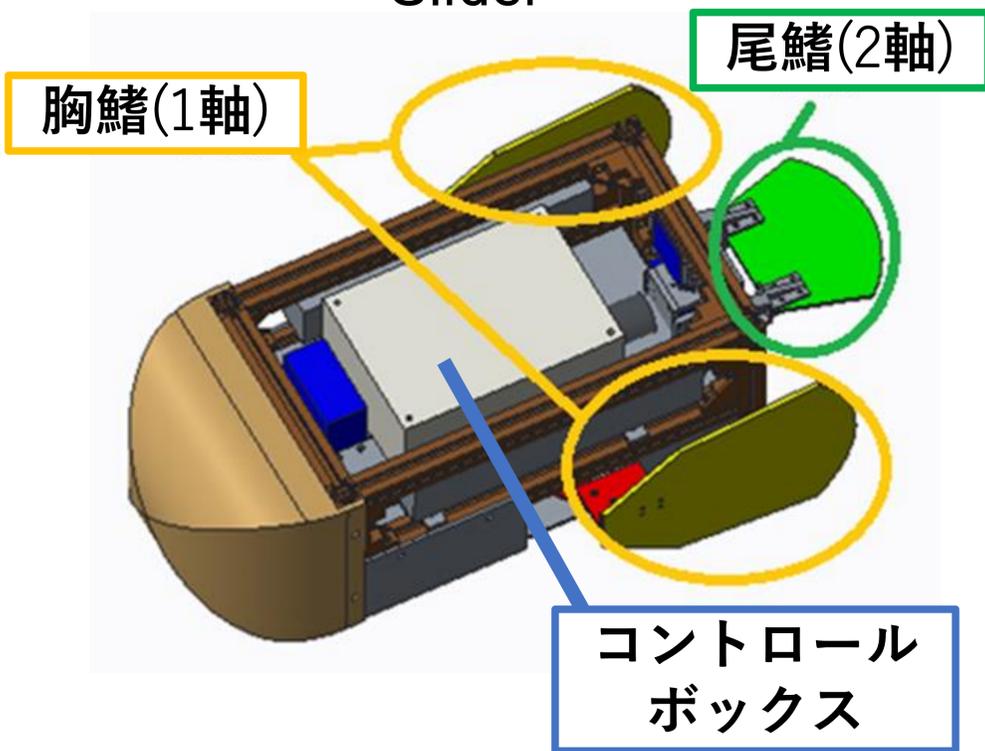
推進原理



ロボット概要



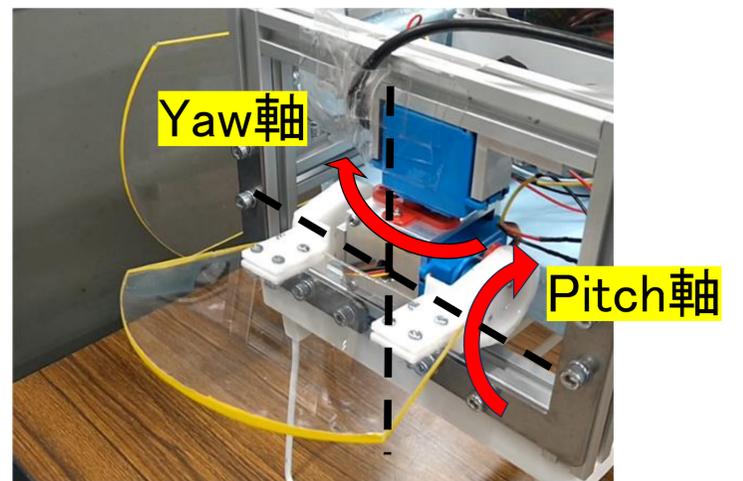
Slider



3Dモデル

胸鰭

スライダ機構を用いて、1つのサーボモータで左右の大きな胸鰭を同時に動作させることで、安定した直進を可能にする



尾鰭

2軸の尾ビレで操舵及び推進補助を行う

制御システム構成

