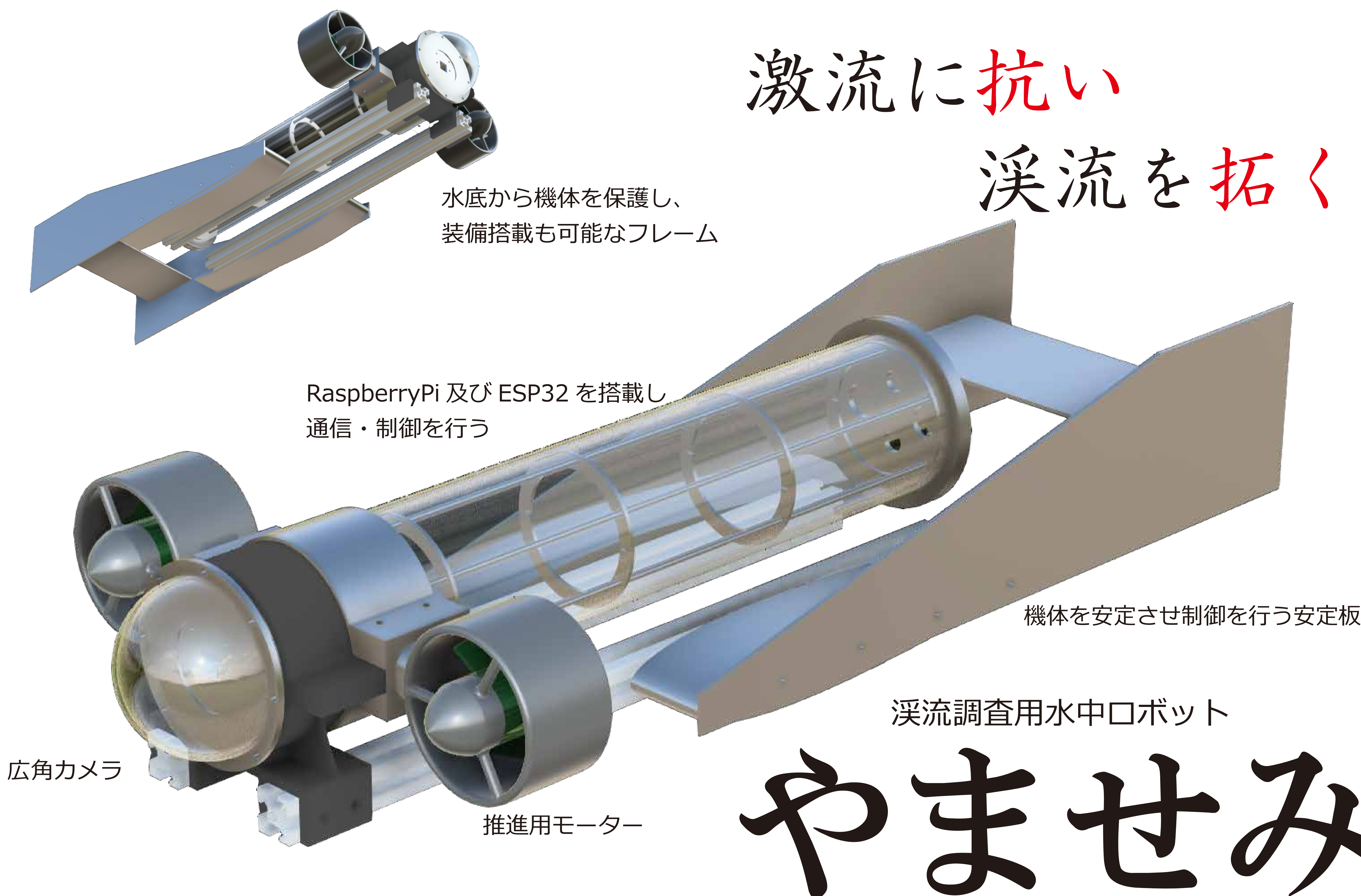
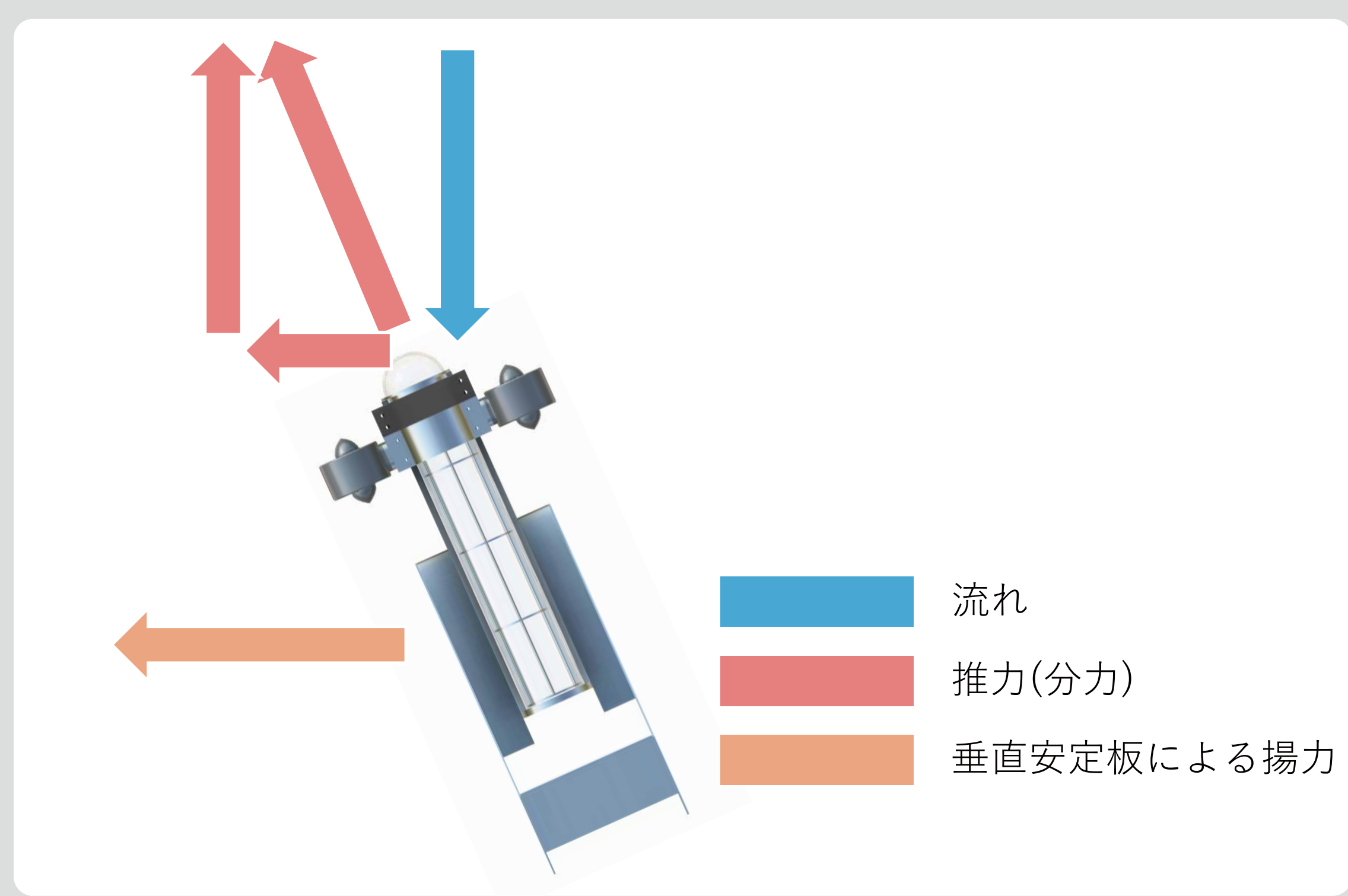


開発目的

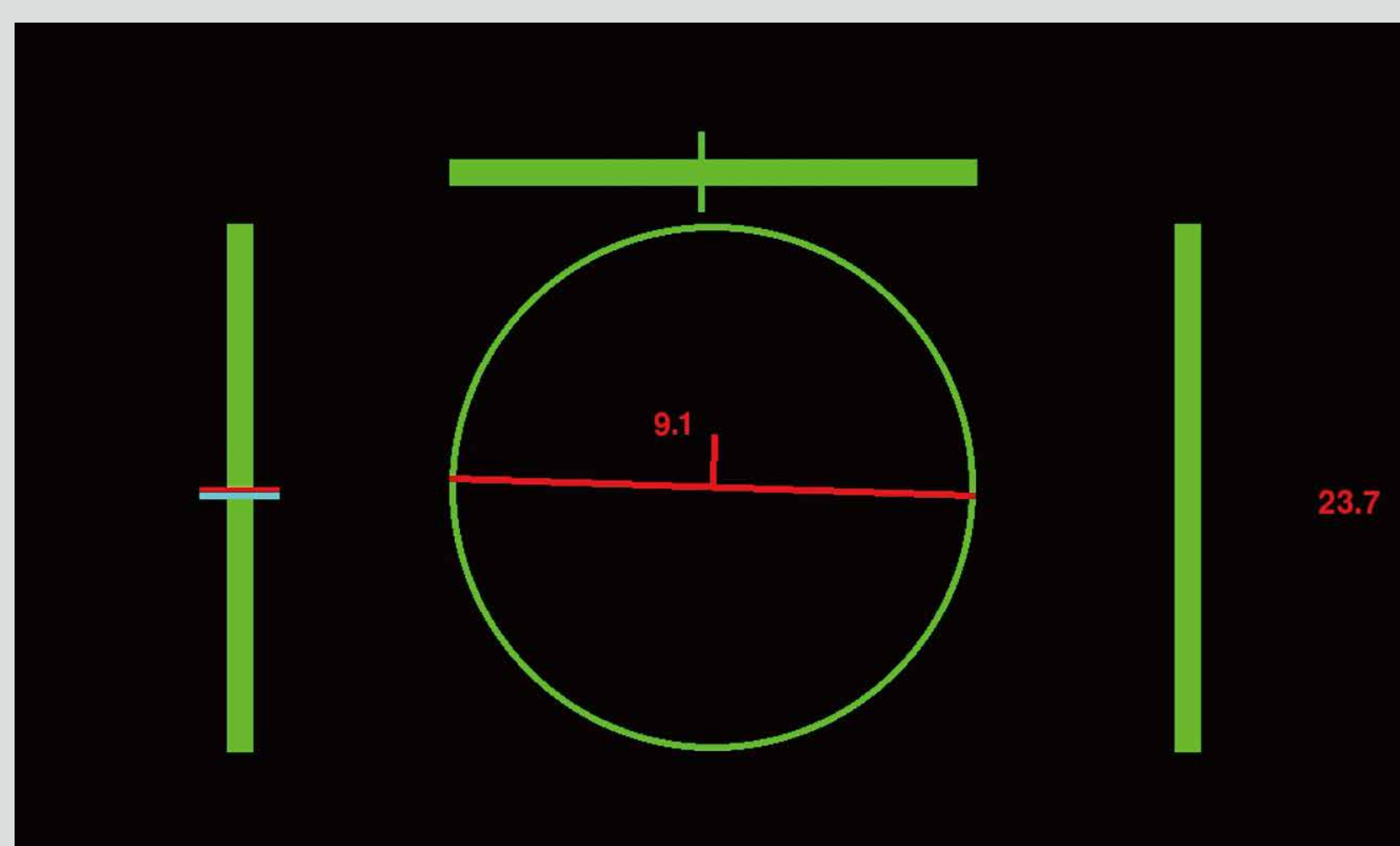
従来型水中探査機では調査の難しい流れが速く浅い溪流で、安定して調査を行う事ができる機体の開発



流れ中での姿勢制御



各力の釣り合いによって、推力の大部分を流れに逆らう力に利用でき、ラダー、エレベーターの2舵のみで6軸方向への移動が可能。



9軸センサーを用いたPID制御を行い、流れ中での機体の安定制御を行う。これにより操縦を簡易化する他、テレメトリを地上へ送る事で機体の状態を把握する事が可能。
また本システムは飛行ロボットとの共通化を行い、効率的に開発を行っている。

まとめ

現時点での本機体は、カメラを用いた観察などミッションプロファイルが限られているが、将来的にアンカーの搭載や、その他センサー等を追加で搭載し、一度に多様なミッションを行えるようにしたい。